



INTRODUCTIO  
IN  
TETRAGONOMETRIAM

AD MENTEM V. C. L'AMBERT  
ANALYTICE CONSCRIPTA

A  
STEPHANO BIÖRNSSEN

MATHEM. ET PHILOSOPH. CULTORE.



*Landsbøgerne*

---

HAVNIAE,  
APUD PROFTIUM, UNIVERS. BIBLIOPOL.

M D C C L X X X.





PRINCIPI  
HAEREDITARIO,  
REGIS FRATRI.



CELSISSIME PRINCEPS  
ATQUE SERENISSIME!

*Scientiis mathematicis ab omni aevo principes et Magnates magnum pretium statuerunt, easque sua munificentia promoverunt, cujus rei numerosa proferri possent exempla, majorum parentumque tuorum celsissime Princeps! exempla duntaxat commemoro, Friderici II. Tychonis summi Astronomi Mecenatis, Friderici V. qui pro regia munificentia, qua in rem litterariam usus est, sumtus ingentes fecit in longinquas expeditiones litterarias, ad Historiam naturalem, Astronomiam, Geographiam et Physicam promovendas.*

*ventas. Tu, clarissime Princeps! virtutum heroicarum, quibus ausi fuere majores et parentes tui, imitator dignissimus Historiam civilem, Daniae et Norvegiae nec non antiquitates Septentrionis, mirifico studio et regia liberalitate promovere coepisti, quo ipso in tuae celsitudinis tanto majorem laudem et admirationem homines rapiuntur, quanto minor est aetatis tuae iste modulus, ut ex vero de te praedicandum sit, quod Curtius Rufus quondam de Alexandro magno praedicavit, modulum aetatis omnia ipsius facta heroica honestare. Haec sane gravissima suberat ratio, cur hanc in Tetragonometriam introductionem tuo Numini Nominique potissimum inscribendam censuerim, cujus quidem construendae lapidem angularem jecerat vir magnus Johannes Henricus Lambert, Academiae Berolinensis dum vixit sodalis, ad quem ego caeteros lapides adjeci, ordinavi parietes*

*rietes construxi, atque totum hoc aedificium Tetragonometricum excitavi; ut asseverare ausim; haud inficias iturum virum Clariss. Lambert, si, quod toto animo exoptarem, adhuc in vivis esset, me quoque se cum participasse, in hac scientia prorsus nova ac utilissima condenda. Sicut enim inde a pueritia in omni studio mathematico assiduus, partem maximam temporis et operam indefessam Matthesi impendi; ita etiam in hoc opere tetragonometrico evolvendo multum temporis consumpsi et laboris exantlavi, totius enim Tetragonometriae argumenta evolvi, demonstravi, ordinavi, concinnavi, in systema redegei, et hac ratione totius Polygonometriae, satis vastae, utilis ac inventu difficilis scientiae, haud sane contemnenda fundamenta jeci, quos inter labores, certo salario destitutus, pro quotidiano pane comparando multa tuli fecique sudavi et alsi. Nullus igitur dubitavi,*

*bitavi, celsissime Princeps, hoc opusculum  
ad pedes tuos humillime deponere, certo  
persuasus Tibi scientiarum Patrono, hosce  
meos labores haud improbatum iri. Deus  
Te servet Principum Daniae decus. Ita  
vovet.*

CELSISSIME PRINCEPS  
SERENISSIMI NOMINIS TUI

*Havniae*  
d. xxviii. Martii  
MDCCLXXX.

humillimus cultor  
STEPHANUS BIÖRNSÉN



## PRAEFATIO.

---

**D**ari systema quoddam problematum, quae per Trigonometriam proprie dictam non solverentur, sed quorum objectum essent figurae rectilineae quadrilaterae sive trapezia, et ad classem sibi propriam et peculiarem referrentur, primus omnium Clariss. Lambert, Academiae Berolinensis quondum membrum, animadvertit, et scientiae, quae circa ista problemata occupatur, ex natura rei Tetragonometriae nomen imposuit. Mirum sane videri potest, Geometras hoc prius non vi-

## *PRAEFATIO.*

disse. Hujus enim scientiae casus simplicissimi in vulgaribus Geometriae elementis tradi solent hoc problematae: Datis omnibus lateribus figurae cujuscunque rectilineae, et tot diagonalibus, five angulis quot sunt latera, dentis tribus, figuram construere. Quod si ergo ad quadrilaterum applicetur problema proponitur hoc modo: Datis omnibus lateribus et angulorum uno, five diagonalium altera, construere figuram quadrilateram. Si ad Pentagonum, ita: Datis omnibus lateribus et duobus angulis, vel etiam duabus diagonalibus construere Pentagonum. Si itaque animadvertissent Geometrae, necessarium haud esse, ut omnia dentur latera, sed uno latere vel pluribus ex quaestione exulantibus totidem angulos posse substitui, longe certe prius in hanc  
theo-



## PRAEFATIO.

theoriam incidissent. Verum in Tetragonometria recte statuit Clariss. Lambert, praeter latera, diagonalem et angulos nullas determinationes adhibendas esse, sicuti in Trigonometria non nisi anguli et latus usurpantur, et quemadmodum, si plures aliae determinationes in triangulis admittantur, Trigonoscopia vocatur, ita siquidem in trapeziorum doctrina plures determinationes admitterentur, Tetragonoscopia rectius diceretur.

Caeterum Tetragonometriae problema generale, quod omnia suo ambitu comprehendit est hujusmodi: In figura, quadrilatera rectilinea quinque determinationibus datis, sextam invenire\*, et construere figuram. Pentagonometriae problema generale foret: In Pentagono quocunque septem determinationibus datis,

tis,

## *PRAEFATIO.*

tis, octavam invenire et construere figuram. Abstrahendo ab ideis specierum, trianguli, trapezii, pentagoni, hexagoni &c. et ad ideam generis ascendendo, tota hujusmodi scientia Poligonometria recte vocatur, vasta satis scientia, cujus pars maxima adhuc desideratur, primum gradum Trigonometria, secundum Tetrasonometria, tertium Pentagonometria constituit &c.

Verum uti Trigonometria Tetrasonometriae inveniendae principia tradit, ita haec una cum illa Pentagonometriae principia inveniendi tradere debet. Sunt autem problemata Tetrasonometriae duorum generum; nam alia utriusque methodo, tam Trigonometriae, quam Tetrasonometriae subsunt, alia soli Tetrasonometriae propria trigonometrica non solvuntur.

Hacc

## *PRAEFATIO.*

Haec itaque problemata Tetragnometriae, quorum recensionem et divisionem in classes et capita dederat primus magnus ille vir Clariss. Lambert, methodo analytica breviter exposui, illi divisioni et subdivisioni inhaerens, quam auctor ipse problematum fecerat. Equidem duplo vel etiam triplo prolixius hac de materia scribere potuisssem, sed brevitati studui, et veritatum delectum habui. Cum enim multae sint veritates perfaciles, nolui earum multitudine lectori nauseam movere, et eas selegi, quae majoris momenti videbantur, et profecto haud ita paucae veritates intersperguntur, quae attentionem seriam et acumen requirunt.

In tota tractatione per scholia indicavi casus problematis Tetragnometriae proprios et

## *PRAEFATIO.*

a caeteris distinctos, quos cum Trigonometria communes habet, illorum utilitatem in Geometria practica indicavi et solutiones per aequationes quadraticas saepius obtinui, aliquot tamen aequationes ad quartum gradum ascendunt, ad quas igitur studio brevitatis exemplo Newtoni in Arithmetica universalis et plurium aliorum resolutionem problematis deduxisse contentus fui, complementum solutionis per cognitae methodos ipsi lectori relinquens; habent autem hae aequationes quarti gradus pleraeque formam similem, ita ut unius solutione completa data, omnium caeterarum solutiones completae habeantur. Pauci dantur casus in quibus, cum aequationem ad gradum quarto altiore ascendere et insuper magna terminorum multitudine constare cernerem,

evolu-

## PRAEFATIO.

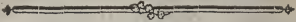
evolutionem eiusdem pro casu quodam utili et Tetragonometriae proprio prorsus omisi, cum nullius vel certe exiguae utilitatis fore in praxi praeviderem, et brevitati fluderem. Ex aequationibus interdum theoremata haud in-  
elegantia elicui, et arbitrarias determinaciones saepius adhibui, per quas problemata ad trian-  
gula pertinentia solvuntur eleganter, quae aliis methodis non solvuntur, quo ipso methodi Tetragonometricae utilitas in aliis problemati-  
bus solvendis elucet, verum posthaec multo magis elucescet, si quis Pentagonometriae, Hexagonometriae, et in genere Poligonome-  
triae condendae se applicuerit.

In hunc tractatum tetragonometricum tres terminos in Geometria prius non receptos in-  
troduxi; necessarium enim fuit, ut me satis  
apte

## PRAEFATIO.

apte et continne exprimerem, a vulgari et ordinario trapezio, quod utramque diagonalem habet intra se, alterum illud distinguere, minus usitatum, quod alteram vel utramque diagonalem habet extra se. His itaque figuris ex natura sua nomen imposui, et trapezium inversum appellavi; partialiter inversum, quod alteram, totaliter inversum, quod utramque diagonalem habet extra se, et in relatione et oppositione ad hoc trapezium, vulgare illud et usitatum directum vocavi; haec autem distinctio aptis terminis expressa necessaria videbatur.





# INDEX CAPITUM.

---

## CAPUT I.

*Recensio et examen fundamentorum Tetragonometriae V. Clariss. Lambert.* §. 1 — 24

## CAPUT II.

*De quatuor primis casibus Tetragonometriae V. C. Lambert, in quibus figura ex perimetro et angulis est construenda.* §. 25 — 52

## CAPUT III.

*Continens tria problemata primae classis, ex quatuor illis, quae sub priore principali continentur.* §. 53 — 99

## CAPUT IV.

*Continens tria problemata secundae classis particularis, sub priore principali contentae.* §. 100 — 151

## CAPUT V.

*Continens novem problemata tertiae classis particularis, sub priore principali contentae.* §. 152 — 285

## CAPUT VI.

*Continens sex problemata quartae classis particularis, sub priore principali contentae.* §. 286 — 376

\*\*\*

CAPUT

## INDEX CAPITUM.

### CAPUT VII.

*Continens tria problemata primae classis particularis, sub posteriore principali contentae.* §. 377 - 415

### CAPUT VIII.

*Continens tria problemata secundae classis particularis, sub posteriore principali contentae.* §. 416 - 453

### CAPUT IX.

*Continens tria problemata tertiae classis particularis, sub posteriore principali contentae.* §. 454 - 495

### CAPUT X.

*Continens tria problemata quartae classis particularis, sub posteriore principali contentae.* §. 496 - 532

### CAPUT XI.

*Continens tria problemata quintae classis particularis, sub posteriore principali contentae.* §. 533 - 571

### CAPUT XII.

*Continens duo problemata sextae sive ultimae classis particularis, sub posteriore principali contentae.* §. 572 - 599.

INTRO-



INTRODUCTIO  
IN  
TETRAGONOMETRIAM.

OF THE HISTORY

OF THE



# INTRODUCTIO IN TETRAGONOMETRIAM.

---

## CAPUT I.

*Recensio et examen fundamentorum Tetragonometriae V. Clariss. Lambert.*

### §. 1.

**U**niversalis possibilitas, quamlibet figuram quadrilateram rectilineam in duo triangula rectilinea per diagonalem dividendi, ei cogitationi laud dubie occasionem dedit, quod qui in calculo Trigonometrico bene se exercuerit; is etiam in figurarum quadrilaterarum calculo sine difficultate progredi posset. Cui opinioni quid et quantum subsit veri, ex hac recensione patebit, in qua contentus ero, omnes casus possibiles Tetragonometriae recensere et problematum eo spectantium numerum definire.

§. 2. Si quadrilaterum rectilineum per se consideretur, sine divisione per diagonalem in triangula, praeter latera quatuor ac totidem angulos nihil amplius habet. Quare tum haec occurrit quaestio quomodo aliquae harum partium  
A per

per caeteras determinentur, et quot casus sint possibiles? Et cum in Algebra, quando ad aequationem est perveniendum, inter quantitates datas et quaesitas non consideretur discrimen, ad abbreviandum etiam ego hoc discrimen seponam, quippe quod magis aequationum resolutionem, quam inventionem concernit.

§. 3. Cum in omni quadrilatero rectilineo, summa omnium angulorum sit quatuor rectis, sive  $360^\circ$  aequalis, ex tribus angulis datis quartus per se inveniri potest. Data vero a se invicem independentia sint oportet, idcirco ex quatuor angulis plusquam ex tribus non reperitur; consequenter in aequatione quaesita plures quam ad summum tres anguli contineri non debent.

§. 4. Sed tres anguli cum duobus lateribus totum triangulum determinant, ideoque duorum laterum reliquorum uno in aequationem insuper adscito, obtinetur haec propositio: Tres anguli et tria latera se se mutuo determinant; quam tamen sic intelligendam quilibet videt, qui Geometriam elementarem, vel a primo limine salutavit, quod trium laterum ac totidem angulorum, quinque simul sumpta, sextum determinant. Cum igitur in hoc casu angulus unus et latus unum in aequatione desint, respectu positionis angulorum duo casus occurrunt; potest enim angulus absens adiacere lateri absenti vel non, ac ideo inter duo latera quae in aequatione adsunt, intercipi. Cum autem respectu aequationis nihil intersit, inter quaenam bina latera ex illis tribus dictus angulus interjaceat; superfluum omnino foret hunc casum ulterius subdi-  
videre,

videre, consequenter pro tribus lateribus et tribus angulis, non habentur nisi duo casus.

§. 5. Si unus angulus ex aequatione dimitatur, hic defectus uno latere supplendus est, et sic in aequatione habentur duo anguli et quatuor latera, horum singulis quinque sextum determinantibus, atque etiam hic respectu positionis angulorum duo dantur casus speciales, qui facile cogitari possunt: duo enim isti anguli vel diagonaliter sibi opponuntur, vel eidem lateri adjacent. Habentur ergo quatuor casus universales et quatuor aequationes eos exprimentes, quarum quaelibet sex continet casus particulares, pro numero determinationum in ipsa contentarum, et cum eorum quilibet ut quaesitum spectari possit, ideo pro quatuor aequationibus habentur casus viginti quatuor.

§. 6. Hi viginti quatuor casus in quatuor primis figuris (Fig. 1. 2. 3. 4.) repraesentantur, prima namque figura continet quatuor latera et duos angulos diagonaliter oppositos; et aequatio eo pertinens Cl. Lamberti est hujusmodi:

$$a^2 + b^2 - c^2 - d^2 = 2ab \cos \omega - 2cd \cos \psi.$$

Secunda figura continet quatuor latera et duos angulos eidem lateri adjacentes, et aequatio harum sex partium relationem exprimens, quam dedit Cl. Lambert est talis

$$a^2 + b^2 + c^2 - d^2 = 2a (b \cos \omega + c \cos \varphi) - 2bc \cos (\omega + \varphi)$$

Tertia figura continet tria latera et tres angulos, duos eidem lateri adjacentes et unum binis e tribus reliquis interceptum, quarum sex partium relationem exprimit haec aequatio Cl. Lambert:

$$a \sin. \omega = c \sin. (\omega + \varphi) + d \sin. \lambda.$$

Quarta continet sex partes quae se invicem continuo consequuntur, quarum relationem exprimit haec aequatio a Cl. Lambert data:

$$c \sin. \psi = a \sin. (\varphi + \psi) - b \sin. (\varphi + \psi + \omega).$$

§. 7. In quatuor istis aequationibus omnes anguli assumuntur acuti. Quod si deinceps occurrant casus in quibus sint obtusi, sive summae angulorum,  $\omega + \varphi$ ,  $\varphi + \psi$ ,  $\varphi + \psi + \omega$ , majores duobus rectis, tum signa rite erunt immutanda, quod tamen tum demum erit faciendum, cum aequatio fuerit resoluta, quia in plerisque resolutionibus functiones angulorum immutantur. Caeterum apparet non omnes solutiones aequae faciles et simplices esse, et in specie, quod omnes sex solutiones aequationis secundae praebeant valores duplices irrationales.

§. 8. Omnes hi casus viginti quatuor, qui in quatuor istis aequationibus continentur, possunt in ipsa praxi geodactica occurrere, quando campi, agri vel stagni cujusdam ichnographia ex peripheria est conficienda, dum neque omnes anguli, neque omnia latera propter obstacula varia aequae facile mensurae subjici possunt. Sunt autem hi casus viginti quatuor, nequaquam omnes; sed illi soli qui occurrere possunt, quando res peragenda solum per angulos et latera. Quod si vero triangulum per diagonalem in duo triangula dispescatur, multis modis data et quaesita sic disponi possunt, ut neutrum triangulum, sed ut ambo triangula simul sumenda sint, ut ex iis, quae in utroque simul data sumuntur, ad quaesitum pateat aditus, quae conditio efficit, ut illi casus proprie loquendo non ad Trigonometri-

metriam, sed ad Tetragonometriam pertineant, atque ideo sibi proprias solutiones et difficultates habeant.

§. 9. Hos casus a figura quinta usque ad quadragesimam secundam representavit Cl. Lambert, ut post laboriosam recensione[m] se invenisse et in ordinem rede[ge]sse dicit. Quaelibet harum figurarum habet aequationem sibi propriam, et cum in quavis sex res occurrant, quarum quaelibet ut quaesitum spectari potest: oriuntur hinc pro figuris trigi[n]ta octo, sexies trigi[n]ta octo, hoc est 228 diversi casus, de quibus sequentes fecit annotationes auctor. Nimirum in qualibet harum figurarum notantur sex partes, quae aequationem ingredi debent, et pleraeque lineola signantur, quando autem occurrit totus angulus, per quem diagonalis transit, arculus adhibetur. In qualibet figura unus ad minimum horum angulorum integer occurrit, quo ipso duo triangula a se invicem dependentia efficiuntur. Ex eadem ratione praeter diagonalem adest alter angulorum eidem adjacentium, aut etiam occurrit uterque; in neutro triangulo plura quam tria prorsus determinata esse debent, quoniam alias in uno triangulo determinantia nimis multa, in altero nimis pauca haberentur.

§. 10. Figuras eo ordine designavit auctor, quo sunt recensendae, quo ipso earundem descriptio decurtatur. Angulus diagonalis inferior in omnibus occurrit, et praeterea quinque notantur partes; et cum multae permutationes sint possibiles, ad eas in classes digerendas a diagonalis est orsus, qui occurrit in figuris 5<sup>ta</sup>, usque

ad  $25^{tam}$ , in sequentibus autem non occurrit. Ambae classes principales totidem casus continent, si primi quatuor casus classi posteriori annumerentur.

§. 11. Primam classem principalem dividit auctor in quatuor minores, quarum prima continet figuras  $5^{tam}$ ,  $6^{tam}$ ,  $7^{mam}$ . Secunda continet figuras  $8^{tam}$ ,  $9^{mam}$ ,  $10^{mam}$  et habet eundem angulum in duos partiales per diagonalem divisum, qui diversa nomina fortiuntur et ambo aequationem ingrediuntur. Tertia classis continet figuras,  $11^{mam}$  usque ad  $19^{mam}$ , quae non habet nisi alterum horum angulorum. Quarta continet figuras  $20^{mam}$  usque ad  $25^{tam}$  et habet neutrum; et quidem figura  $20^{ma}$  quatuor latera, figura  $21^{ma}$ ,  $22^{da}$  tria latera et unum angulum. Figura  $23^{tia}$ ,  $24^{ta}$ ,  $25^{ta}$ , duo latera et duos angulos.

§. 12. Secunda classis principalis, in qua diagonalis abest, iterum intuitu anguli superioris ad diagonalem in duas classes subdividitur: unam a figura  $26^{ta}$  usque ad  $31^{am}$ , alteram a  $32^{a}$  usque ad  $42^{am}$ ; vel si specialiter sit procedendum in sex classes subdividitur, quarum

I. continet Fig. 26, 27, 28.

II. - - Fig. 29, 30, 31.

III. - - Fig. 32, 33, 34.

IV. - - Fig. 35, 36, 37.

V. - - Fig. 38, 39, 40.

VI. - - Fig. 41, 42.

Et hactenus fundamenta Tetragonometriae Cl. Lamberti, ipsius fere verbis recensuimus nisi ubi aliquid majoris claritatis ergo paululum immutavimus vel adjecimus. Superest ut hanc ipsius recensensionem accuratiori examini subjiciamus.

§. 13.



§. 13. Ratiocinium Cl. Lambert, quo universam Tetragonometriam in duas classes principales, et priorem iterum in quatuor; posteriorem in duas vel etiam sex minores dispescuit, ita fere se habet. Quoniam angulus ad diagonalem inferior in omni casu adesse debet ut problema solvendum, non ad Trigonometriam, sed Tetragonometriam pertineat, in casu solvendo aut insuper adest diagonalis, aut non adest. Si prius obtinetur classis prior: nimirum Systema omnium problematum Tetragonometricorum, in quibus diagonalis in numero sex determinationum aequationem ingredientium continetur; Si posterius, habetur classis posterior, nimirum Systema omnium problematum, in quibus diagonalis non deprehenditur in numero sex illarum determinationum ex quibus aequatio conficitur.

§. 14. Sumo prius classem priorem examinandam, et in omni problemate hujus classis adfunt duae determinationes, nimirum; angulus combinationis et diagonalis; adest igitur praeterea angulus ad diagonalem superior vel prorsus abest, quae disjunctiva propositio classem priorem in duas subdividit, quarum prioris character est habere angulum ad diagonalem superiorem, posterioris, eodem prorsus carere. Igitur in omni problemate classis prioris habentur haec tria: diagonalis et angulus ad ipsam uterque, ita tamen ut superior nondum sit satis determinatus, cum adesse possit indivisus vel divisus. Si prius; obtinetur prima classis earum quatuor, in quas auctor priorem principalem dispescuit, quare in omni problemate hujus classis adfunt tres determinationes, scilicet angulus combinationis, dia-

gonalis et angulus ad ipsum superior iudivisus, quae aequationem ingredi debent, reliquis tribus nondum determinatis. Haec autem tria ad utrumque triangulum eodem modo referuntur, nimirum angulus uterque ad neutrum triangulum pertinet, diagonalis ad utrumque. Verum tres determinationes reliquae inter duo tria sic erunt tribuendae, ut facta determinatione in uno triangulo non adsint nisi tria determinata, diagonali connumerata; et in altero non pauciora quam duo, diagonali etiam ad ipsum relato. Sic enim sex habentur determinationes, quae aequationem ingrediuntur.

§. 15. Sumatur jam triangulum alterutrum ex. gr. sinistrum (arbitrarium enim omnino est utrumvis triangulum ad hoc eligatur) et in ipso fiant duae determinationes. Tria in utroque triangulo adsunt, nimirum duo latera et angulus interceptus, quae primo certe intuitu adhiberi posse videntur, et consequenter tres determinandi modi posse usurpari combinando singula bina, scilicet vel duo latera, vel latus superius et angulum, vel etiam latus sinistrum et angulum. Sed re attentius perpenſa non habentur nisi duo determinandi modi, qui possint pro diversis haberi et ad aequationes specie diuersas perducant, nimirum latus utrumque et latus alterutrum cum angulo intercepto; quippe quemadmodum latus superius et angulus adjacens respiciunt angulum combinationis inferiorem; ita latus sinistrum et idem angulus respiciunt angulum totalem superiorem; atque ideo hi casus rectius confunduntur in unum, cum ad aequationes diuersas non perducant.

§. 16.

§. 16. Ex duobus itaque determinandi modis in triangulo sinistro, assumatur prior, puta latera duo, et additio sextae determinationis e triangulo dextro fieri nequit nisi duobus modis, sumendo scilicet vel angulum vel latus alterutrum; Sumtio enim lateris dextri et infimi, non ducit ad aequationes formaliter diversas, cum utrumque latus ad angulos diagonaliter oppositos similiter referatur, quare sumtio lateris dextri et infimi rectius confunduntur in unum. Sumtio itaque amborum laterum in triangulo sinistro, non suppeditat nisi duos casus, quos exhibent figurae quinta et septima. Jam in eodem triangulo assumatur modus determinandi alter, scilicet latus alterutrum cum angulo, atque statim patet, omittendum esse angulum in triangulo dextro, nisi enim omitteretur quatuor in aequatione forent anguli, quod fieri non debere auctor inde ab initio monstravit. Ergo sexta determinatio in dextro triangulo sumenda est, latus alterutrum, neque enim ob rationes modo allatas sumtio lateris dextri et infimi ad aequationes specie diversas perducit. Ex hac itaque sumtione oritur casus tertius, quem figura sexta repraesentat. In hac itaque prima classe, in qua diagonalis et anguli diagonaliter oppositi adfunt, tanquam character specieficus, tres tantum continentur casus, qui ad aequationes formaliter et specie diversas perducunt.

§. 17. Habuimus classem in qua angulus ad diagonalem superior adest indivisus, examine-mus jam eam, in qua adest divisus, quae in duas denuo subdividitur, in quarum prima adest uterque partialis, in altera tantum alteruter. Suma-

mus primo priorem, et apparet statim quatuor haberi determinationes, nimirum angulum combinationis, diagonalem et utrumque partialem superiorem ad diagonalem. Itaque duae defunt, quas ita sumendas esse patet, ut una in dextrum altera in sinistrum triangulum cadat. Primo certe intuitu duo latera quatuor modis sumi posse videntur, nimirum. 1) Latera conjuncta circa angulum combinationis. 2) Conjuncta circa angulos partiales. 3) Disjuncta supremum et infimum, 4) Disjuncta dextrum et sinistrum. Sed re accuratius perpensa ultimi duo casus non ducunt ad aequationes formaliter et specie diversas, propterea quod bina latera hoc modo sumta, angulum combinationis et partiales eodem modo respiciunt, itaque duo isti casus confunduntur in unum hoc modo enunciandum, ut dicatur, esse is, qui obtinetur sumendo latera disjuncta. Adeoque tres tantum obtinentur casus, qui classem secundam sub priori generali contentam secundum Cl. Lambert absolvunt et figuris 8<sup>va</sup> 9<sup>ma</sup> et 10<sup>ma</sup> repraesentantur. Sed hic auctor unum casum omisisse videtur, qui prodit sumendo latus utrumvis in triangulo uno, et angulum diagonali oppositum in triangulo altero, quem casum an recte rejiciat postea dispiciam.

§. 18. Absoluto examine secundae classis sub priore generali contentae, pervenimus ad tertiam, cujus hic est character, quod alter tantum adsit angulus ad diagonalem superior, arbitrium vero omnino est in utrovis triangulo sumatur. Capiat ergo in dextro uti fecit Cl. Lambert, jam tres habentur determinationes, deficientibus aliis tribus, quarum duae sumendae sunt in triangulo  
fini-

sinistro, cum duae habeantur, quae possunt ad dextrum referri, scilicet diagonalis et angulus partialis, sed non nisi una, quae possit ad sinistrum referri, puta eadem diagonalis. Primo quidem intuitu quatuor functiones adhiberi posse videntur, 1) trium laterum, 2) duorum laterum et anguli unius, 3) duorum angulorum et lateris unius, 4) denique trium angulorum, puta duorum diagonaliter oppositorum et tertii partialis ad diagonalem superioris. Sed quia hic ex hac classe excluditur, sumtio quarta locum non habet. Sumantur ergo primo tria latera, et quidem duo in triangulo sinistro, unum in dextro, ergo sumi potest vel dextrum, quem casum exhibet fig. 12<sup>ma</sup>, vel infimum, quem repraesentat fig. 15<sup>ta</sup>. Sunt autem hi casus revera diversi, quia positio lateris ad angulum combinationis est diversa, atque ideo ad aequationes formaliter et specie diversas deducunt. Sumatur secundo in triangulo sinistro latus superius cum angulo et cum hac functione jungatur latus dextrum vel infimum in triangulo dextro, quos casus repraesentant figurae 11. et 14. Sumatur tertio latus infimum cum angulo, cum qua functione combinetur, ut prius, latus alterum in dextro triangulo, quos casus exhibent fig. 13<sup>ta</sup> et 16<sup>ta</sup>. Singulis functionibus in triangulo sinistro jungenda restat sumtio anguli, qui diagonali opponitur in dextro, quos tres casus exhibent figurae 17<sup>ma</sup>, 18<sup>va</sup>, 19<sup>va</sup>, atque ita in universum novem casus in classe tertia continentur, sub principali priori comprehensa.

§. 19. Hae fuere tres classes sub priore principali contentae, in quibus angulus ad diagona-

gonalem superior adest totaliter vel partialiter; superest classis quarta, in qua prorsus abest, habentur ergo duae determinationes, nimirum, angulus combinationis et diagonalis, deficientibus quatuor, quarum binae in utroque triangulo sumendae. Scilicet vel quatuor laterum, quem casum exhibet fig. 20<sup>ma</sup> vel trium laterum et anguli unius; et sic in triangulo sinistro sumtis duobus, sumi potest vel dextrum vel infimum in dextro triangulo, una cum angulo adjacente, quos duos casus exhibent fig. 21<sup>ma</sup>, 22<sup>da</sup>. Sumtio duorum laterum in triangulo dextro et lateris tertii cum angulo in sinistro, non perducunt ad casus a prioribus formaliter et specie diversos, quandoquidem latus cum angulo adjacente in utroque triangulo eodem modo refertur ad angulum combinationis. Possunt denique sumi duo latera et duo anguli, qui diagonali opponuntur, et quidem vel latera conjuncta circa angulum combinationis, vel conjuncta circa angulum superiorem ad diagonalem, vel denique duo latera disjuncta, quae sumtio primo intuitu in duas subdividi posse videtur, cum disjunctiva sint latera vel supremum et infimum vel etiam dextrum et sinistrum. Sed haec subdivisio non perducit ad aequationes formaliter et specie diversas, quare hi casus rectius confunduntur in unum, unde tres obtinentur casus, qui repraesentantur figuris 23<sup>ta</sup>, 24<sup>ta</sup> et 25<sup>ta</sup>. Igitur sex casus continet classis quarta sub priore principali contenta, cujus nunc examen ad umbilicum perductum.

§. 20. Classis principalis posterior subdividitur, sumendo determinationes specificas ab angulo

gulo superiore; etenim ex numero sex illarum determinationum quae semper adesse debent, exulante diagonali, vel uterque vel alter tantum adest angulus partialis, non enim amplius in hac classe ponere licet, eundem adesse indivisum, cum hac ratione rediret res ad duos angulos diagonaliter oppositos et quatuor latera, qui casus erat omnium primus figura prima praesentatus. Neque jam sumere licet eundem angulum abesse totaliter, sic enim recurret ille casus, in quo habentur duo anguli adjacentes et omnia latera, qui casus figura secunda fuit exhibitus. Sumatur ergo jam primum, uterque angulus partialis adesse, ut una cum angulo combinationis tres determinationes habeantur. Ad tres determinationes, quae desiderantur suppleendas, sumi possunt vel latera tria, vel latera duo vel angulus unus. Videtur addi posse sumtio duorum angulorum et lateris unius, sed hanc functionem adhibere non licet, sic enim omnes anguli in quadrilatero simul adhiberentur, quod fieri non debere auctor inde ab initio monstravit. Sumantur ergo primo tria latera, in dextro quidem triangulo duo, in sinistro unum; ita tamen ut arbitrium omnino sit, in utrovis binarius sumatur; cum haec diversitas ad aliquam aequationum differentiam formalem non deducat; sumtis ergo duobus lateribus in dextro, sumi potest vel supremum vel sinistrum in sinistro, quos duos casus exhibent figurae 27<sup>ma</sup> et 30<sup>ma</sup>. Adhibeantur secundo latera duo, & angulus unus, sumendo in dextro triangulo latus unum cum angulo adjacente, et quidem vel dextrum vel infimum. Fiat sumtio prior, et in sinistro  
ad.

adhibeatur sumtio lateris alterutrius, quos duos casus exhibent figura 28<sup>va</sup> et 31<sup>ma</sup>; fiat sumtio posterior, et ut prius addi potest ex sinistro triangulo latus alterutrum, quos casus exhibent figurae 26<sup>ta</sup> et 29<sup>na</sup>. Videtur quidem eadem sumtio lateris cum angulo adhiberi posse in triangulo sinistro, addendo sumtionem lateris alterutrius in dextro; verum hac sumtiones non perducunt ad aequationes formaliter et specie diversas, quia latera cum angulo adjacentes eodem modo respiciunt angulum combinationis et partialem ad diagonalem superiorem. In hac itaque classe, in qua ponitur, uterque partialis ad diagonalem superior adesse, sex continentur casus, nec plures esse possunt.

§. 21. Supereft classis posterior, sub altera principali tanquam partialis contenta, cujus hic est character, quod alter tantum adsit angulus partialis ad diagonalem superior, qui sumi potest vel in dextro vel in sinistro triangulo, sed arbitrium est in utrovis sumatur. Sumatur ergo in dextro, quo sumito, quatuor desunt determinationes, quarum binas in utroque sumendas esse patet; possunt ergo sumi quatuor latera, quem casum exhibet fig. 39<sup>ma</sup> vel tria latera et unus angulus. Sumantur ergo duo latera in triangulo sinistro, cui sumtioni jungatur in dextro sumtio lateris alterutrius cum angulo, quos casus exhibent figurae 33<sup>a</sup> et 36<sup>a</sup>; possunt etiam sumi duo latera et anguli duo, qui diagonali opponuntur; ex quo sequitur unum in triangulo sinistro esse sumendum et cum ipso latus alterum conjungendum. Quod si ergo sumatur latus alterutrum cum angulo in sinistro, et jungatur huic sumtioni  
latus



latus alterutrum cum angulo in dextro, quatuor oriuntur casus, quos exhibent figurae 32<sup>da</sup>, 34<sup>ta</sup>, 35<sup>ta</sup>, 37<sup>ma</sup>. Sumta sunt prius tria latera et angulus unus, sed ita, ut latera duo sumta fuerint in sinistro triangulo. Ad latus reliquum cum angulo in dextro potest vero eadem sumtio repeti sine confusione ac identitate casuum, et id quidem ita, ut jam duo latera sumantur in dextro, latus vero cum angulo in sinistro, et quidem vel dextrum cum angulo, vel etiam supremum cum angulo, quos casus exhibent figurae 38<sup>va</sup> et 40<sup>ma</sup>. Denique tria latera et angulus unus ita sumi possunt ut tres determinationes, hoc est latera duo cum angulo intercepto cadant in triangulum finistrum, reliqua determinatio scilicet latus in dextrum, et quidem vel in infimum vel in dextrum, quos duae figurae ultimae 41<sup>ma</sup> et 42<sup>da</sup> repraesentant. Caeterum hic videtur Cl. Lambert casum unum omisisse, qui oritur, si, quemadmodum prius sumantur in sinistro duo latera cum angulo intercepto, atque huic sumtioni jungatur sumtio anguli in dextro; num autem hic casus recte sit praetermissus infra dispiciam.

§. 22. Classẽm principalem posteriorem Clariss. Lambert etiam aliter disposuit, divisione facta in sex classes minores, et ut prius ponendo utrumque angulum partialem adesse. Pro tribus determinationibus, quae desiderantur, sumit duas in triangulo dextro, in sinistro unam, et quidem primo latus superius, quo sumto, duae determinationes tribus modis sumi possunt in dextro, vel enim accipitur latus supremum cum angulo, vel latus utrumque, vel denique latus dextrum cum angulo, quos casus repraesentant.

fig.

fig. 26<sup>ta</sup>, 27<sup>ma</sup>, 28<sup>va</sup>, atque his tribus casibus absolvitur classis prima. Secundam classem determinat sumtione lateris sinistri in triangulo sinistro, cum qua sumtione conjunguntur ut prius tres sumtiones in dextro, hi tres casus, quibus secunda classis absolvitur, exhibentur figuris 29<sup>na</sup>, 30<sup>ma</sup>, 31<sup>ma</sup>. Atque haec erat subdivisio classis prioris duarum sub una principali contentarum. Classis posterior, in qua non adest nisi alter partialis in dextro triangulo, harum primum determinat sumendo latus cum angulo in dextro triangulo, cumqua sumtione conjungit latus alterutrum cum angulo, vel etiam utrumque in sinistro, quos casus exhibent figurae 32<sup>da</sup>, 33<sup>ta</sup>, 34<sup>ta</sup> quibus absolvitur tertia classis minor, prima vero earum quatuor, quae sub ea classe continentur, in qua non habetur nisi alter angulus ad diagonalem partialis. Quartam classem determinat sumendo in dextro latus supremum cum angulo, et cum hac sumtione combinando easdem ac prius determinationes, quos casus repraesentant figurae 35<sup>ta</sup>, 36<sup>ta</sup>, 37<sup>ma</sup>, atque haec est secunda classis quatuor posteriorum. Quintam classem auctor determinat sumendo in triangulo dextro duo latera, et cum hac sumtione eadem ac ante in sinistro combinando, quos casus exhibent figurae 38<sup>va</sup>, 39<sup>na</sup>, 40<sup>ma</sup> quibus absolvitur tertia classis, sub posteriore contentarum, alterum partialem habente. Sextam denique classem determinat, sumendis in triangulo sinistro tribus determinationibus, et cum hac sumtione combinando latus alterutrum in triangulo dextro, quos duos casus exhibent duae ultimae figurae, atque haec est quarta ultimaeque classis earum quatuor, quae continentur  
sub

sub classe posteriore unum angulum ad diagonalem partialem habente.

§. 23. Ita se ergo habent fundamenta Tetragonometriae, quae posuit Clariss. Lambert, atque instituto examine, nihil habeo validum et momentosum, quod ipsi opponam, nisi forte sint tres illi casus supra (§. 17. 21.) memorati, ab eo forte non satis recte praetermissi. Illud profecto mihi certum, hos casus deducere ad aequationes formaliter et specie diversas; cur autem eas omiserit auctor, causam videre non possum, nisi forte putarit, aequationes istas fore in Tetragonometria prorsus inutiles, id est inter sex illos casus, qui in aequatione tetragonometrica continentur, nullum esse Tetragonometriae proprium; sed solvi trigonometricè expeditius, quod an ita revera se habeat, in progressu hujus tractatus dispiciam, cum numerus et ordo problematum me eo deduxerit.

Sunt autem problemata tetragonometrica duorum generum, unum genus est eorum problematum, quae methodo tetragonometricae ita sunt propria, ut trigonometricè proprie loquendo minime solvantur; alterum genus est eorum, quae Tetragonometriae propria non sunt; sed utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, et id quidem ita, ut plerumque brevius et expeditius trigonometricè quam tetragonometricè solvantur.

Prioris generis problemata recte vocantur tetragonometrica primaria; posterioris generis secundaria. Caeterum omnia problemata tetragonometrica sub hoc uno generalissimo

comprehenduntur: in figura quadrilatera rectilinea, ex datis quinque construere figuram.

§. 24. Caeterum dedit auctor tantum quatuor aequationes, pro quatuor primis casibus, in quibus figura ex perimetro et angulis est construenda, quas nudas proposuit, non ostensa methodo ad ipsas perveniendi, neque quicquam ex iis concludendo. Igitur ab ovo ordiendum putavi, et has quatuor aequationes, tanquam abessent denuo inveniendas; ut modus ad eas perveniendi appareret. Sed ut supra dictum, in numerum illarum determinationum quae aequationes ingrediuntur, nihil admittitur praeter quatuor latera et angulos, in quorum numero sunt duo partiales ad diagonalem, nisi ipsa diagonalis. Possunt enim longe plures determinationes adhiberi, quibus adhibitis, numerus problematum in magnam multitudinem excresceret. Verum quemadmodum in Trigonometriam stricte sic dicam, nullae determinationes admittuntur praeter angulos et latera; ita etiam in Tetragonometria non adhibentur determinationes nisi modo dictae. Atque sicuti in theoria triangulorum, adhibitis aliis determinationibus quam angulis et lateribus, scientia illa potius Trigonomescopia quam Trigonometria nuncupatur: ita etiam Tetragonometria, pluribus aliis determinationibus adhibendis rectius Tetragonoscopia dicitur.

---

## CAPUT II.

*De quatuor primis casibus Tetragonometriae  
V. C. Lambert, in quibus figura ex perimetro  
et angulis est construenda.*

*Definitiones.*

§. 25. TETRAGONOMETRIA est scientia ex quinque in quadrilatero rectilineo datis, sextam determinationem inveniendi. Angulus combinationis vel connexionis est angulus ad diagonalem inferior sinistimus, qui semper ut indivisus consideratus utrumque triangulum connectit.

*Scholion.*

§. 26. Ex Geometria elementari lectori notum supponitur, figuram quadrilateram rectilineam ex datis quinque determinationibus, angulis; lateribus et diagonali sufficienter determinari et construi posse. Sed arbitrium omnino est angulum ad diagonalem inferiorem, pro angulo combinationis eligere; verum commoditas positionis respectu figurae et oculi intuentis suadet, ut prae caeteris eligatur. In toto vero hoc tractatu, angulos arculis; latera et diagonalem, commate designo. In toto hoc capite denominationes Clariss. Lambert retineo, et in principio angulos, qui aequationem ingredi debent, cum illo semper acutos adhibeo.

## Problema I.

Fig. I. §. 27. In figura quadrilatera  $ABCD$ , inter quatuor latera:  $AA=a$ ,  $BC=b$ ,  $CD=d$ ,  $AD=c$ , et angulos diagonaliter oppositos  $B=\omega$ , et  $D=\psi$ , aequationem invenire

## Solutio.

1) Inter angulos reliquos  $A$  et  $C$ , ducatur diagonalis  $AC$ , a cujus extremis in latera  $AB$ , et  $CD$ , demittantur normales  $Cc$  et  $Aa$ .

2) Cum utrumque triangulum sit acutangulum per hypothesin et constructionem; patet, per Euclidis Elem. II. 2. esse  $AB^2 + BC^2 - 2AB \cdot BC = AC^2 = AD^2 + CD^2 - 2CD \cdot aD$ .

3) Cum sit  $BD = b \cos. \omega$  et  $aD = c \cos. \psi$ ; erit, symbolis substitutis,  $a^2 + b^2 - 2ab \cos. \omega = c^2 + d^2 - 2cd \cos. \psi$ , ipsa aequatio Lambertiana, et facta transpositione  $a^2 + b^2 - c^2 - d^2 = 2ab \cos. \omega - 2cd \cos. \psi$  ut supra §. 6. Q. E. J.

## Coroll. I.

§. 28. Cum omnia latera aequationi eodem modo insint, etiam omnia per aequationes quadraticas affectas similiter exprimuntur, hoc modo,  
 $AB=a=\pm b \cos. \omega + \sqrt{(c^2 + d^2 \mp 2cd \cos. \psi - b^2 \sin. \omega^2)}$   
 $BC=b=\pm a \cos. \omega + \sqrt{(c^2 + d^2 \mp 2cd \cos. \psi - a^2 \sin. \omega^2)}$   
 $CD=d=\pm c \cos. \psi + \sqrt{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \omega - c^2 \sin. \psi^2)}$   
 $AD=c=\pm d \cos. \psi + \sqrt{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \omega - d^2 \sin. \psi^2)}$

## Scholion I.

§. 29. Si angulus extra signum radicale sit obtusus, signo negativo utendum; at si obtusus existat

existat angulus sub signo radicali, hoc est si triangulum obtusangulum fit, signum affirmativum adhibendum. Signa radicalia negativa ut inutilia rejiciuntur.

## Coroll. II.

§. 30. Pro angulis determinandis est

$$\cos. \omega = \frac{a^2 + b^2 - c^2 - d^2 \pm 2cd \cos. \psi}{2ab} \text{ nec non}$$

$$\cos. \psi = \frac{c^2 + d^2 - a^2 - b^2 \pm 2ab \cos. \omega}{2cd} \text{ et hinc}$$

$$\omega = \text{ang. cos. } \frac{(a^2 + b^2 - c^2 - d^2 + 2cd \cos. \psi)}{2ab} = B$$

$$\psi = \text{ang. cos. } \frac{(c^2 + d^2 - a^2 - b^2 \pm 2ab \cos. \omega)}{2cd} = D,$$

## Coroll. III.

§. 31. Quod si in figura quadrilatera propo-  
fita duo anguli diagonaliter oppositi sint aequa-  
les duobus rectis, et consequenter figura circulo  
inscriptibilis, erit

$$\cos. \omega = \frac{a^2 + b^2 - c^2 - d^2}{2(ab + cd)} \text{ et } \cos. \psi = \frac{c^2 + d^2 - a^2 - b^2}{2(ab + cd)}$$

ut posterior sit prior negative sumtus, existente  
affirmativa expressione anguli acuti; obtusi ne-  
gativa, sit  $a^2 + b^2 = A^2$ ,  $c^2 + d^2 = B$ . ut sit

$$\cos. \omega = \frac{A^2 - B^2}{2(ab + cd)} = \frac{(A+B)(A-B)}{2(ab + cd)} \text{ quae expres-}$$

sio sequens suppeditat.

*Theorema.*

In quadrilatero circulo inscriptibili, dupla summa rectangulorum ex lateribus angulos diagonaliter oppositos continentibus, est ad rectangulum ex summa et differentia diagonalium eorundem, ut sinus totus ad cosinum anguli intercepti.

*Scholion II.*

§. 32. Inter sex illos casus, qui in hac aequatione tetragonometrica continentur, nullus datur Tetragonometriae proprius, qui non facilius et simplicius trigonometricè solvatur, ita ut in casibus omnibus Trigonometria Tetragonometriae palmam praeripiat. Nam si Ichnographia figurae sit conficienda et tres anguli propter impedimenta quaedam observari nequeant, ex uno angulo observato et lateribus omnibus datis, semper trigonometricè figura construi potest, et id quidem facilius et simplicius quam tetragonometricè. Idem obtinet, si ex duobus angulis observatis et tribus lateribus datis figura sit construenda, itaque constructiones hujus problematis tetragonometricas omitto, et ad sequens problema festino.

*Problema II.*

Fig. II. I. §. 33. In figura quadrilatera  $ABCD$  inter quatuor latera  $AB == a$ ,  $BC == b$ ,  $CD == d$ , et  $AD == c$ , et angulos duos adjacentes lateri  $AB$ ,  $B == \omega$ , et  $A == \phi$ , aequationem invenire

*Solutio.*



## Solutio.

1) Ab angulis  $C$  et  $D$ , in latus  $AB$ , demittantur normales  $Cc$  et  $Dd$ , et ab angulo  $D$  demittatur normalis  $Dd$  in perpendicularum  $Cc$ , et erunt per principia geometrica  $Cc$  et  $Dd$  inter se parallelæ et recta  $Dd$  æqualis rectæ  $ca$ .

2) Quoniam est  $BC = b \cos. \omega$ , et  $Aa = c \cos. \phi$ ; erit  $ac = a - b \cos. \omega - c \cos. \phi = Dd$  et quia est  $Cc = b \sin. \omega$ , atque  $Dd = c \sin. \phi$ , erit  $Cd = b \sin. \omega - c \sin. \phi$ .

3) Quia angulus  $aDd$  rectus est, et consequenter triangulum  $CdD$  rectangulum; erit per theorema Pythagoræ  $CD^2 = Cd^2 + Dd^2$ , ut substitutis symbolis habeatur,

$d^2 = (a - b \cos. \omega - c \cos. \phi)^2 + (b \sin. \omega - c \sin. \phi)^2 =$   
 $= a^2 - 2ab \cos. \omega + b^2 \cos. \omega^2 - 2ac \cos. \phi - 2bc \sin. \omega \sin. \phi$   
 $+ 2bc \cos. \omega \cos. \phi + c^2 \sin. \omega^2 + c^2 \cos. \omega + b^2 \sin. \omega$ .  
 sed cum per principia analytica trigonometrica sit  $\sin. \phi^2 + \cos. \phi^2 = \sin. \omega^2 + \cos. \omega^2$ ,  
 et  $\cos. \omega \cos. \phi - \sin. \omega \sin. \phi = \cos. (\omega + \phi)$ ; factis substitutionibus æquatio in hanc contrahitur:  
 $d^2 = a^2 + b^2 + c^2 - 2ab \cos. \omega - 2ac \cos. \phi + 2bc \cos. (\omega + \phi)$  adeoque habetur ut supra (§. 6.)  
 $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 = 2a(b \cos. \omega + c \cos. \phi) - 2bc \cos. (\omega + \phi)$  ipsissima æquatio Clariss. Lambert.

## Coroll. I.

§. 34. Ex hac æquatione obtinentur singula latera per æquationes quadraticas affectas hoc modo

$$\begin{aligned}
\text{latus } AB &= a = \pm b \cos. \omega \pm c \cos. \phi \pm \\
&\quad \pm r (d^2 - (c \sin. \phi - b \sin. \omega)^2) \\
BC &= b = \pm a \cos. \omega \pm c \cos. (\omega + \phi) \\
&\quad \pm r (d^2 - (a \sin. \omega - c \sin. (\omega + \phi))^2) \\
AD &= c = \pm a \cos. \phi \mp b \cos. (\omega + \phi) \\
&\quad \pm r (d^2 - (a \sin. \phi - b \sin. (\omega + \phi))^2) \\
CD &= d = r (a^2 + b^2 + c^2 \pm 2b (c \cos. (\omega + \phi) \\
&\quad \mp a \cos. \omega) \mp 2ac \cos. \phi)
\end{aligned}$$

*Scholion I.*

§. 35. Inter sex illos casus sive quaestiones, quae in aequatione tetragonometrica continentur, non datur nisi una Tetragonometriae propria, quae tunc occurrit, quando ex tribus datis lateribus et angulis duobus quaeritur latus illud cui adjacent, et hic constructio figurae tetragonometricae fit; caeteri omnes parum habent momenti, et expeditius trigonometricè construuntur. Sed etiamsi per Trigonometriam hic casus non construatur, tamen per Geometriam elementarem independentè a Tetragonometria tam simpliciter construitur, ut cum constructione Tetragonometriae de simplicitate certet.

Constructio tetragonometrica est hujus modi:

Fig. II. 2. 1) Ducatur recta  $MN$  aequalis lateri dato  $CD$ , et super ea construatur semicirculus.

2) Transferantur anguli dati  $B$  et  $A$  in  $M$  et  $N$ , et producantur crura datorum angulorum donec productae rectae  $MP$  et  $NQ$  sint aequales datis lateribus  $BC$  et  $AD$ , et ab extremis in rectam  $MN$  demissis perpendiculis  $PT$  et  $QV$ , quorum hoc est  $= c \sin. \phi$ , illud  $= b \sin. \omega$ , capia-

tur

tur eorum differentia  $PR = c \sin. \varphi - b \sin. \omega$ , et ab extremo diametri applicetur chorda  $MO$  ipsi aequalis, et ducatur chorda complementi  $NO = \sqrt{d^2 - (c \sin. \varphi - b \sin. \omega)^2}$ .

3) Jam in linea indefinita  $AB$  capiatur  $ac$  Fig. II. 3.  
 $= NO$ , et in punctis  $a$  et  $c$  excitentur normales  $cC$ ,  $aD$ , antea inventis perpendicularis  $PT$  et  $QV$  aequales, a quorum extremis  $C$  et  $D$  ad lineam indefinitam  $AB$  applicentur latera data  $BC$  et  $AD$ , et connectantur puncta,  $C$  et  $D$ , et constructa erit figura tetragonometrice. Est enim vi constructionis  $cB = b \cos. \omega$ ,  $aA = c \cos. \varphi$  et  $ca = \sqrt{d^2 - (c \sin. \varphi - b \sin. \omega)^2}$  et consequenter erit latus quaesitum  $AB = a = b \cos. \omega + c \cos. \varphi + \sqrt{d^2 - (c \sin. \varphi - b \sin. \omega)^2}$  Ex constructione patet signum radicale negativum esse rejiciendum, sed pro cosinibus signa affirmativa valent, si anguli sint acuti; quod si vero sint obtusi, negativa valebunt, quo in casu positio contraria illius  $cB$ , et  $aA$  in linea  $ac$  sumitur, hoc est, ab eadem subtrahuntur; et uno angulo ex. gr.  $B$ , acuto, altero  $A$  obtuso existente  $cB$  lineae  $ac$  additur,  $aA$  vero ab eadem subtrahitur.

### Scholion II.

§. 36. Haec erat constructio, quam Tetragonometria suppeditat; sed altera quam Geometria elementaris sine Tetragonometriae subsidio suppeditat talis est.

1) In linea indefinita  $Ba$  fac angulum Fig. II. 4.  
 $CBa =$  angulo dato  $B$ , ejusdemque anguli  
 crus  $BC$  aequale lateri dato  $BC$ . Eodem modo

constituatur angulus datus  $A$  versus finem lineae  $Ba$ , ita ut sit  $daB$  aequalis angulo dato  $A$ , et fiat crus  $ad$  aequale dato lateri  $AD$ .

2) Posito circino in  $C$  extendatur ad distantiam dati lateris  $CD$ , et ducatur arcus  $EF$  indefinite intra latera data  $BC$  et  $ad$ , vel etiam si placet integer semicirculus.

3) Per punctum  $d$  usque ad arcum  $EF$  ducatur recta  $GH$  lineae  $Ba$  parallela, et a puncto intersectionis  $D$  ad  $C$  ducatur recta  $DC$ ; quo facto per punctum intersectionis  $D$  agatur  $AD$  parallela lineae  $ad$  et constructa erit figura quae sita  $ABCD$ . Cum enim  $Dd$  per constructionem sit parallela  $Aa$  vel  $aB$ , et  $AD$  rectae  $ad$ , erit angulus  $BAD$  aequalis angulo  $Bad$ , et  $AD$  aequalis  $ad$ . Sed per constructionem est  $CD$  aequalis lateri dato tertio, consequenter figura constructa ea est, quae quaerebatur. Caeterorum casuum, cum trigonometricè facilius fere expediantur, constructiones omitto. Si quis autem scire velit quomodo anguli ex aequatione eruantur et exprimantur, et ex gr. quaeratur angulus  $B = \omega$ , tum ad abbreviandum posito  $\sin. \varphi = m$ ,  $\cos. \varphi = n$ , et  $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 - 2acn = M^2$ ,  $\sin. \omega = x$  et  $\cos. \omega = r(1 - x^2)$  factis substitutionibus obtinetur haec aequatio

$$x = \frac{M^2 cn \pm (a - cn) r (4b^2(a^2 + c^2 - 2acn) - M^2)}{2b(a^2 + c^2 - 2acn)} = \sin. \omega$$

et cum uterque angulus aequationi similiter insit, anguli etiam  $\varphi$  sinus simili aequatione exprimitur.

Pro-

## Problema III.

§. 37. In proposita figura quadrilatera Fig. III. 1.  $ABCD$ , inter hæc sex, latus  $AB=a$   $AD=c$ ,  $CD=d$ , angulum  $A=\varphi$ ,  $B=\omega$ , et  $C=\lambda$ ; æquationem invenire

## Solutio.

1) Ab angulo  $A$  in latus  $BC$ , demittatur normalis  $Ab$ , quæ igitur erit  $= a \sin. \omega$ , et ab angulo  $D$  in idem latus perpendicularis  $Dc = d \sin. \lambda$ .

2) Ab angulo  $D$  demittatur etiam normalis in perpendicularum  $Ab$ , et erit  $Ad$  differentia perpendicularorum  $Ab$  et  $Dc$  per principia geometrica, et consequenter  $= a \sin. \omega - d \sin. \lambda$ .

3) Per punctum  $A$  agatur lateri  $BC$  parallela, et producat ad ipsam  $cD$ , et erit per principia Geometriæ elementaris  $cg=Ab$ , et præterea angulus  $D Ag = \pi - \omega - \varphi$ , et consequenter  $\sin. D Ag = \sin. (\omega + \varphi)$  et hinc  $Dg = Ad = c \sin. (\omega + \varphi) = a \sin. \omega - d \sin. \lambda$ , adeoque habetur hæc æquatio Lambertina,  $a \sin. \omega = c \sin. (\omega + \varphi) + d \sin. \lambda$ . Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 38. Ex hac æquatione simplicissima valores laterum statim obtinentur, cum sit

$$\text{latus } AB=a=\frac{c \sin. (\omega + \varphi) + d \sin. \lambda.}{\sin. \omega}$$

$$AD=c=\frac{a \sin. \omega - d \sin. \lambda.}{\sin. (\omega + \varphi)}$$

$$DC=d=\frac{a \sin. \omega - c \sin. (\omega + \varphi)}{\sin. \lambda}$$

Coroll.

## Coroll. II.

§. 39. Sed anguli hoc modo exprimuntur,  
cum sit  $\sin. (\omega + \phi) = \frac{a \sin. \omega - d \sin. \lambda}{c}$

erit summa angulorum  $\omega + \phi = \text{Arc.} \frac{(\sin. \omega - d \sin. \lambda)}{c}$

et consequenter  $\phi = \text{Arc.} \frac{\sin. (\sin. \omega - d \sin. \lambda)}{c} - \omega$ .

Sed erit  $\sin. \lambda = \frac{a \sin. \omega - c \sin. (\omega + \phi)}{d}$

consequenter  $\lambda = \text{Arc.} \frac{\sin. (a \sin. \omega - c \sin. (\omega + \phi))}{d}$

## Coroll. III.

§. 40. Angulus vero  $\omega$ , cum aequationi aliter insit, hoc modo exprimi nequit. Sit igitur ad abbreviandum  $\sin. \phi = m$ ,  $\cos. \phi = n$ ,  $\sin. \lambda = l$ ,  $\sin. \omega = x$ ,  $\cos. \omega = r(1 - x^2)$  et factis substitutionibus habetur haec aequatio:

$(a - cn)x - dl = cmr(1 - x^2)$  ex qua operatione absoluta obtinetur haec aequatio,  

$$x = \frac{dl(a - cn) \pm mc r(a^2 + c^2 - 2acn - d^2 l^2)}{a^2 + c^2 - 2acn}$$

## Scholion I.

§. 41. Inter sex illa problemata particularia, quae in aequatione continentur, non dantur nisi duo Tetragonometriae propria, quorum unum obtinet, quando ex reliquis quinque quaeritur angulus  $A$ , alterum si quaeratur latus eidem adjacent  $AD$ , et ex utrovis constructio figurae.

Cacte-

Caetera quatuor utrique methodo et Tetragonometriae et Trigonometriae subsunt; ita tamen ut trigonometrice fere facilius et naturalius solvantur; horum igitur omissa constructione, duorum Tetragonometriae propriorum adfero constructionem, quae hoc modo adornatur.

1) Crus  $BA$  anguli  $B$  prolongetur donec Fig. III. 2.  
fit aequale lateri dato  $AB = a$ , et ab extremo  $A$   
demittatur in crus alterum  $Bm$  indefinite pro-  
ductum normalis  $Ab = a \sin. \omega$ .

2) In crure  $Bm$  ad distantiam indefinitam  
 $Bm$  constituatur angulus  $nmB$  aequalis angulo  
dato  $C$  et crus  $mn$  producatnr donec fit aequale  
lateri dato  $CD$ .

3) Ab hujus extremo  $n$  in perpendiculum  
 $Ab$ , demissa normali  $nd$ , si angulus  $A$  quaera-  
tur, detur vero latus  $AD$ , applicetur hoc in  $A$   
ad perpendiculum modo demissum, et in  $A$  con-  
structus erit angulus quaesitus; Si vero angulus  
 $A$  detur, constituatur is in  $AB$  versus dextram,  
et producatnr crus  $AD$  usque ad perpendicu-  
lum  $nd$ , et in utroque casu per punctum con-  
cursus  $D$ , acta parallela cum recta  $mn$ , con-  
structa erit figura. Nam ab  $D$  demissum perpen-  
diculum in  $BC = d \sin. \lambda$ , et  $Ad = a \sin. \omega - d \sin. \lambda$ ,  
sed, acta per  $A$  parallela lateri  $BC$ , et ad hanc  
producto perpendiculo  $cD$ , erit pars pro-  
ducta  $= Dg = Ad = c \sin. (\omega + \phi) = a \sin. \omega - d \sin. \lambda$ .

#### Problema IV.

§. 42. In proposita figura quadrilatera Fig. IV. 1.  
 $ABCD$ , inter tria latera  $AB = a$ ,  $BC = b$ ,  
 $AD = c$ , et tres angulos  $A = \phi$ ,  $B = \omega$ , et  $D = \psi$ ;  
aequationem invenire

*Solutio.*

## Solutio.

1) Ex angulis  $A$  et  $B$  in latus  $DC$  productum in  $c$  demitte normales  $Ad$  et  $Bc$ , per punctum  $A$  age lateri  $DC$  parallelam donec cum perpendicularo  $cB$  producto concurrat, et per principia Geometriae elementaris, erit  $Bb$ , normalis ad  $Ab$ , et recta  $bc = Ad$ , ex his sequitur angulum  $BAb$  esse  $= \pi - \varphi - \psi$ , cujus ergo sinus est  $\sin. (\varphi + \psi)$  et hinc  $Bb = a \sin. (\varphi + \psi)$

2) Cum sit angulus  $C = 2\pi - \varphi - \omega - \psi$ ; erit  $\sin. C = -\sin. (\varphi + \omega + \psi)$ , consequenter erit  $Bc = -b \sin. (\omega + \varphi + \psi)$ . Sed cum sit  $Ad = c \sin. \psi$ ; pervenitur ad hanc aequationem,  $c \sin. \psi = a \sin. (\varphi + \psi) - b \sin. (\omega + \varphi + \psi)$  quae est ipsa aequatio Clariss. Lambert.

## Coroll. I.

§. 43. Ex hac aequatione omnia latera expedite obtinentur, cum sit

$$a = \frac{c \sin. \psi + b \sin. (\omega + \varphi + \psi)}{\sin. (\varphi + \psi)} = AB$$

$$\text{et } b = \frac{a \sin. (\varphi + \psi) - c \sin. \psi}{\sin. (\omega + \varphi + \psi)} = BC$$

$$\text{nec non } c = \frac{a \sin. (\varphi + \psi) - b \sin. (\omega + \varphi + \psi)}{\sin. \psi} = AD$$

## Coroll. II.

§. 44. Angulus  $B$  per hanc aequationem obtinetur  $\omega = \text{ang.} \frac{(a \sin. (\varphi + \psi) - c \sin. \psi)}{b} - \varphi - \psi$ .

Sed



Sed angulus  $D$  per tangentem obtinetur, ut sit

$$\text{tang. } \psi = \frac{a \sin. \varphi - b \sin. (\omega + \varphi)}{c - a \cos. \varphi + b \cos. (\omega + \varphi)} \text{ et consequenter}$$

$$\text{ipse angulus } \psi = \text{ang. tang.} \left( \frac{a \sin. \varphi - b \sin. (\omega + \varphi)}{c - a \cos. \varphi + b \cos. (\omega + \varphi)} \right)$$

*Coroll. III.*

§. 45. Posito ad abbreviandum  $\sin. \omega = m$ ,  $\cos. \omega = n$ ,  $\sin. \psi = h$ ,  $\sin. (\varphi + \psi) = x$ ,  $\cos. (\varphi + \psi) = r(1 - x^2)$ , dato enim  $\sin. (\varphi + \psi)$ , cum datus ponatur  $\sin. \psi$ , datur etiam  $\sin. \varphi$ , factis substitutionibus obtinetur haec aequatio abbreviata:  $b m r(1 - x^2) = (a - b n)x - ch$ , ex qua operatione absoluta, obtinetur

$$x = \frac{ch(a - b n) \pm b m r(a^2 + b^2 - 2abn - c^2 h^2)}{a^2 + b^2 - 2abn} = \sin. (\varphi + \psi)$$

et consequenter ipse angulus

$$\varphi = \text{ang. sin.} \frac{((a - b n)ch \pm b m r(a^2 + b^2 - 2abn - c^2 h^2))}{a^2 + b^2 - 2abn} = \psi$$

*Coroll. IV.*

§. 46. Quod si latera  $AB$  et  $CD$  ponantur esse parallela, ut prodeat trapezium parallelarum basium, aequatio primo inventa mutatur in hanc:  $c \sin. \psi = b \sin. \omega$ , ex qua sequitur haec analogia,  $c : b = \sin. \omega : \sin. \psi$ , quae sequens supeditat.

*Theorema.*

In trapezio parallelarum basium, latera parallelis intercepta sunt reciproce ut sinus angulorum diagonaliter oppositorum; cujus theorematitis veritas synthetice statim perspicitur.

*Scho-*

## Scholion I.

§. 47. Inter sex problemata particularia, quae in aequatione tetragonometrica continentur, non est nisi unum Tetragonometriae proprium, quod tunc obtinet, cum ut incognitum quaeritur latus  $AB$ , et constructio figurae; caeteri quinque casus fere facilius et expeditius trigonometrica solvuntur. Casus autem Tetragonometriae proprii haec est constructio.

Fig. IV. 2. 1) Constituatur in  $D$  angulus datus  $\psi$ , et prolongetur crus unum  $DA$  ad longitudinem dati lateris  $AD$ , alterum vero indefinite versus  $g$  et in puncto  $g$  constituatur angulus obtusus trium datorum complementum ad quatuor rectos, cuius crus  $gf$  producat ad longitudinem dati lateris  $BC$ .

2) Per hujus extremum  $f$  agatur lateri  $DC$  parallela, usque ad latus  $AD$ , et in  $A$  constituitur angulus datus  $\phi$ , cuius crus  $AB$  prolongetur ad concursum cum ducta modo parallela.

3) Nisi punctum concursus  $B$  inciderit in extremitatem rectae  $fg$ , per idem agatur parallela ad rectam  $fg$ , et constructa erit figura. Est enim  $Ad = c \sin. \psi$ , et  $Bc = -b \sin. (\omega + \phi + \psi)$ , et acta lateri  $DC$  parallela per  $A$ , usque ad productum perpendiculum  $b c$ , erit  $Bb = a \sin. (\phi + \psi) = Aa$  consequenter  $c \sin. \psi = a \sin. (\phi + \psi) - b \sin. (\omega + \phi + \psi)$ .

## Scholion II.

§. 48. Pertractatis hucusque quatuor primis Tetragonometriae problematibus animadvertere coepi, aequationes ad quas pervenitur contemplando

plando saltim trapezium directum, quod utramque diagonalem includit, sine omni immutatione haud universales esse, et pro trapezio sive partialiter sive totaliter inverso non valere, nisi in angulis vel terminis vel etiam utrisque aliqua signorum commutatio contingat; ideoque constitui hic, sicuti in sequentibus problematibus, in adjecto scholio commonstrare, quomodo aequationes immutandae sint, ut pro trapezio non directo modo, verum etiam inverso quocunque valeant et generalissimae fiant. Primam igitur aequationem Cl. Lambert quod attinet, illa quidem pro generali haberi potest, quae pro omni trapezio tam directo quam inverso valeat, cum ex ipsa natura cosinus sequatur, cum tam affirmativum quam negativum esse posse, tamen opus non est ut signum utrumque semper cosinui praeponatur; sufficit enim id signum in aequatione exprimi, quod ex specie figurae assumptae et aequationis reductione sequitur, atque hac ratione aequationis primae Clariss. Lambert universalitas facile adstruitur, quae utroque signo expresso ita se haberet:

$$a^2 + b^2 - c^2 - d^2 = \pm 2ab \cos. \omega \mp 2cd \cos. \psi.$$

### Scholion III.

§. 49. Aequatio Cl. Lambert secundi problematis valet tantum pro trapezio directo, siquidem anguli *A* et *B* sint ambo acuti, si vero in trapezio directo ambo hi anguli sint obtusi valet haec aequatio:  $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 = -2a(c \cos. \varphi + b \cos. \omega) - 2bc \cos. (\omega + \varphi)$ . Quod si angulus *A* sit obtusus, *B* vero acutus,

C

habe-

habetur haec aequatio:  $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 =$   
 $= 2a(b \cos. \omega - c \cos. \phi) + 2bc \cos. (\phi - \omega)$

Denique si angulus  $A$  sit acutus,  $B$  vero obtusus; valet haec aequatio:  $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 =$

$$= 2a(c \cos. \phi - b \cos. \omega) + 2bc \cos. (\omega - \phi)$$

Generalis igitur aequatio pro omni trapezio directo est hujus modi:  $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 = \pm$

$$\pm 2a(c \cos. \phi \pm b \cos. \omega) \mp 2bc \cos. \left( \begin{matrix} \omega \pm \phi \\ \phi - \omega \end{matrix} \right)$$

Si trapezium sit partialiter inversum, ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , et simul latus  $CD$  intra latus  $CB$ , iisdem angulis acutis existentibus, valet sine omni immutatione aequatio Lambertina. Sed angulo  $B$  obtuso,  $A$  acuto existente, valet aequatio tertia sine mutatione. Si trapezium sit totaliter inversum, cadente latere  $AD$  intra latus  $AB$ ,  $CD$  vero extra  $CB$ , et angulo  $B$  acuto existente, valet aequatio Lambertina; Verum existente utroque angulo acuto, et latere  $AB$  intra latus  $AD$ ,  $CD$  vero intra latus  $CB$  valet haec aequatio:  $a^2 + b^2 + c^2 - d^2 =$   
 $= 2a(c \cos. \phi + b \cos. \omega) - 2bc \cos. (\omega + \phi)$ , in hoc eodem casu existente angulo  $B$  obtuso, valet eadem aequatio cum signo affirmativo termini dextimi in dextro membro. Quod si angulus  $A$  ponatur obtusus, et  $B$  acutus, sive trapezium sit partialiter sive totaliter inversum; valet aequatio secundo allata pro trapezio directo. Generalissima igitur aequatio pro omni trapezio tam directo quam inverso, est illa ipsa quam supra attuli pro trapezio directo.

Verum aequationis Lambertinae quoad terminum priorem dextri membri universalitas uti supra sine signis defendi potest, cum ex natura  
 cosi-

cosinum sequatur, quatuor signa duobus cosinibus apponi posse; Similiter ex natura cosinus sequitur posteriori termino etiam utrumque signum praeponi posse, tamen quoad angulos in hoc eodem termino aequationis Lambertinae universalitas defendi non potest.

*Scholion IV.*

§. 50. Aequatio tertia Lambertina valet etiam invariata pro trapezio partialiter inverso, cadente latere  $AD$  intra latus  $AB$ , et latere  $CD$  intra  $CB$ . Si vero latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , et latus  $CD$  extra latus  $CB$ , prodit haec aequatio:  $a \sin. \omega = c \sin. (\omega - \varphi) - d \sin. \lambda$ , si vero latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , sed latus  $CD$  extra latus  $CB$ , valet haec aequatio:  $a \sin. \omega = c \sin. (\omega + \varphi) - d \sin. \lambda$ . Quod si denique latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , latus  $CD$  intra latus  $CB$ , habetur haec aequatio:  $a \sin. \omega = c \sin. (\omega - \varphi) + d \sin. \lambda$ . Aequatio igitur generalis haec erit:  $a \sin. \omega = c \sin. (\omega \pm \varphi) \pm d \sin. \lambda$ .

*Scholion V.*

§. 51. In quarto problemate existente trapezio directo et obtinente angulo sive  $C$  sive  $D$  obtuso, caeteris, quorum dantur nomina primitiva, acutis, valet aequatio Lambertina. Si adjacentes lateri  $BC$  anguli  $B$  et  $C$  sint ambo obtusi; et si adjacentes lateri  $AB$  anguli  $A$  et  $B$ , sint ambo obtusi, valet invariata aequatio Clariss. Lambert. Si anguli  $A$  et  $C$  diagonaliter oppositi sint obtusi, et si angulus  $B$  sit obtusus, caeteri acuti, valet invariata aequatio Lambertina.

Denique si angulus  $A$  sit acutus, caeteri omnes obtusi; eadem aequatio invariata locum habet. His igitur omnibus casibus pro trapezio directo valet haec aequatio Clariss. Lambert:  $c \sin. \psi = a \sin. (\varphi + \psi) - b \sin. (\varphi + \psi + \omega)$ . Verum in trapezio directo, praeter hos casus dantur aliquot, in quibus sine omni immutatione non valet, nam si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$  sint obtusi, valet haec aequatio:  $c \sin. \psi = -a \sin. (\varphi + \psi) - b \sin. (\omega + \varphi + \psi)$ ; eadem aequatio valet, si anguli adjacentes lateri  $AD$ ,  $A$  et  $D$  sint ambo obtusi; existente angulo  $A$  obtuso, caeteris omnibus acutis, eadem aequatio locum habet, Existente angulo  $D$  obtuso et caeteris acutis, et existente angulo  $B$  obtuso, caeteris acutis, et existente angulo  $C$  acuto, caeteris obtusis, denique existente angulo  $D$  acuto, caeteris obtusis; valet haec aequatio eadem, quare generalis aequatio pro trapezio directo haec erit:  $c \sin. \psi = \pm a \sin. (\varphi + \psi \mp) b \sin. (\varphi + \psi + \omega)$ . Si trapezium sit partialiter inversum, existente angulo  $B$  acuto, et latere  $AD$  intra latus  $AB$ , latere  $CD$  intra latus  $CB$  cadente, et angulo  $D$  obtuso, obtinet haec aequatio:  $c \sin. \psi = a \sin. (\psi - \varphi) - b \sin. (\psi - \omega - \varphi)$ . Sin autem latus  $CD$  cadat extra latus  $CB$ , ut trapezium sit totaliter inversum, sive angulus  $D$  sit obtusus vel acutus, prodit haec aequatio:  $c \sin. \psi = a \sin. (\psi - \varphi) + b \sin. (\omega + \varphi - \psi)$ ; Si, caeteris manentibus iisdem, latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , et latus  $CD$  intra latus  $BC$ , existente trapezio totaliter inverso, prodit haec aequatio:  $c \sin. \psi = a \sin. (\varphi + \psi) - b \sin. (\varphi + \psi - \omega)$ . Si angulus  $D$  sit acutus et  $B$  obtusus, cadat vero totum

totum triangulum  $ADC$  extra triangulum  $ABC$ , ut trapezium sit partialiter inverfum, habetur haec aequatio:  $c \sin. \psi = a \sin. (\phi + \psi) + b \sin. (\omega - \phi - \psi)$ . Si angulus  $B$  sit acutus, eadem aequatio prodit. Si angulus  $D$  sit acutus,  $B$  vero obtusus, cadente latere  $AD$  extra latus  $AB$ , et latere  $CD$ , intra latus  $CB$ , existente trapezio totaliter inverfo, prodit haec aequatio pro trapezio inverfo tertia. Si manentibus caeteris iisdem fiat angulus  $B$  acutus, eadem aequatio prodit; quod si vero latus  $AB$  cadat extra latus  $AD$ , latus  $CB$  intra latus  $CD$ , ut trapezium sit totaliter inverfum, existente uti prius angulo  $D$  acuto, sed angulo  $B$  sive acuto sive obtuso, valet aequatio pro trapezio inverfo secunda. Si angulus  $B$  sit obtusus et angulus  $D$  etiam obtusus, sitque trapezium totaliter inverfum, ut latus  $AB$  cadat extra latus  $AD$ , et latus  $CB$  intra latus  $CD$ ; obtinet etiamnum eadem aequatio, et quicunque casus praeterea cogitari possunt, in iis valet aliqua aequationum haecenus allatarum. Igitur generalissima aequatio pro omni trapezio tam directo quam inverfo erit hujusmodi:  $c \sin. \psi = \pm a \sin. (\psi \pm \phi) b \sin. (\pm \psi \mp \omega \mp \phi)$

*Scholion VI.*

§. 52. Haecenus fuerunt quatuor illa problema, quorum aequationes dedit ipse Cl. Lambert. Jam igitur ad reliqua progrediens, in toto hoc tractatu eandem denominationem laterum adhibeo; angulorum autem nomina sic immuto, ut angulus combinationis  $A$ , mihi semper sit  $= \psi$ ,  $B = \lambda$ ,  $C = \omega$ ,  $D = \phi$ , angulus partialis  $ACB = \alpha$   $ACD = \beta$ .

## CAPUT III.

*Continens tria problemata primae classis ex  
quatuor illis, quae sub priore principali  
continentur.*

*Problemā V.*

Fig. V. §. 53. In figura quadrilatera rectilinea pro-  
posita  $ABCD$  inter haec sex: latus  $AB=a$   
 $BC=b$ ,  $AD=c$ , diagonalem  $AC=f$ , angulum  
 $A=\psi$ , et  $C=\omega$ ; aequationem invenire

*Solutio.*

1) In triangulo  $ABC$  ab angulo  $C$  in latus  
 $AB$ , demissa normali  $CD$ , quaero cosinum  
anguli  $B$ , qui, quoniam acutus est assumtus, in-  
venitur esse  $\frac{a^2 + b^2 - f^2}{2ab} = \cos. B$ , quo ad abbreviandum posito  $= h$ , erit  $\sin. B = \sqrt{1 - h^2}$ ; in

eodem triangulo formo hanc analogiam  $AC$ :  
 $\sin. B = AB : \sin. ACB$ , et symbolis substitutis,  
 $f : \sqrt{1 - h^2} = a : \sin. ACB$  consequenter est

$$\sin. ACB = \frac{a \sqrt{1 - h^2}}{f} \text{ nec non } \cos. ACB =$$

$$= \frac{\sqrt{f^2 - a^2 (1 - h^2)}}{f}.$$

2) Ex his et ex sinu cosinunque anguli  $C$ , for-  
mo sinum anguli  $ACD$ ; cum enim sit an-  
gulus



$$\begin{aligned} \text{gulus } ACD &= C - ACB = \omega - ACB; \\ \text{erit } \sin. ACD &= \sin. (\omega - ACB) = \\ &= \frac{\sin. \omega \mathcal{R}(f^2 - a^2(1 - h^2)) - a \cos. \omega \mathcal{R}(1 - h)}{f}. \end{aligned}$$

3) Formo sinum et cosinum summae trium angulorum  $A, B, C$ , et obtineo  $\sin. (A + B + C) = h \sin. (\omega + \psi) + \cos. (\omega + \psi) + \cos. (\omega + \psi) \mathcal{R}(1 - h^2)$  et  $\cos. (A + B + C) = h \cos. (\omega + \psi) - \sin. (\omega + \psi) \mathcal{R}(1 - h^2)$

4) Ex his et ex sinu cosinque quatuor rectorum, formo sinum anguli  $D$ , in triangulo  $ADC$ ; cum enim sit  $\sin. (A + B + C + D) - (A + B + C) = \sin. (2\pi - (A + B + C)) = \sin. D$ ; obtinebitur  $\sin. (2\pi - (A + B + C)) = \sin. D = h \sin. 2\pi \cos. (\omega + \psi) - \sin. 2\pi \sin. (\omega + \psi) \mathcal{R}(1 - h^2) - h \cos. 2\pi \sin. (\omega + \psi) - \cos. 2\pi \cos. (\omega + \psi) \mathcal{R}(1 - h^2) = \sin. D$ . Sed propter  $\sin. 2\pi = 0$ , et  $\cos. 2\pi = 1$ , fiet  $\sin. D = -h \sin. (\omega + \psi) - \cos. (\omega + \psi) \mathcal{R}(1 - h^2)$ .

5) In triangulo  $ADC$  jam pervenio ad hanc analogiam,  $AC : \sin. D = AD : \sin. ACD$ . h. e.  $f : -h \sin. (\omega + \psi) - \cos. (\omega + \psi) \mathcal{R}(1 - h^2) = \frac{\sin. \omega \mathcal{R}(f^2 - a^2(1 - h^2)) - a \cos. \omega \mathcal{R}(1 - h^2)}{f}$

adeoque habetur haec aequatio:

$$(a \cos. \omega - c \cos. (\omega + \psi)) \mathcal{R}(1 - h^2) = ch \sin. (\omega + \psi) = + \sin. \omega \mathcal{R}(f^2 - a^2(1 - h^2)). \quad Q. E. F.$$

#### Solutio altera.

1) Ducta diagonali  $BD$ , propter angulum  $A$  acutum assumptum, erit illa  $= \mathcal{R}(a^2 + c^2 - 2ac \cos. \psi)$  et brevitatis gratia  $= k$ . In triangulo

gulo  $ADB$  formo hanc analogiam  $B'D$ :  
 $\sin. A = AD : \sin. ABD$ . h. e.  $k : \sin. \psi =$   
 $= c : \sin. ABD = \frac{c \sin. \psi}{k}$ , consequenter  
 $\cos. ABD = \frac{r(a^2 + c^2 - 2ac \cos. \psi - c^2 \sin. \psi^2)}{k} =$   
 $= \frac{a - c \cos. \psi}{k}$

2) In triangulo  $BCD$  formo hanc analogiam:  $BD : \sin. C = BC : \sin. BDC$ , hoc est  
 $k : \sin. \omega = b : \sin. BDC = \frac{b \sin. \omega}{k}$  et hinc

$$\cos. BDC = \frac{r(k^2 - b^2 \sin. \omega^2)}{k}$$

3) Hinc formo sinum et cosinum summae angulorum  $C$  et  $BDC$ , et obtinetur  $\sin. (C + BDC) =$   
 $= \frac{\sin. \omega r(k^2 - b^2 \sin. \omega^2) + b \sin. \omega}{k} = \sin. DBC.$

$$\text{et } \cos. (C + BDC) = \frac{-\cos. \omega r(k^2 - b^2 \sin. \omega^2) + b^2 \sin. \omega^2}{k} =$$

$$= \cos. DBC$$

4) Ex datis jam nominibus derivativis angulorum partialium  $ABD$  et  $DBC$ , formo cosinum anguli totalis  $B$ , qui igitur est

$$\frac{a \cos. \omega r(k^2 - b^2 \sin. \omega^2) + ab \sin. \omega^2 +}{k^2}$$

$$\frac{+ c \cos. \omega \cos. \psi r(k^2 - b^2 \sin. \omega^2)}{k^2}$$

$$\frac{- b c \sin. \omega^2 \cos. \psi - c \sin. \omega \sin. \psi r(k^2 - b^2 \sin. \omega^2) -}{k^2}$$

$$\frac{- b c \sin. \omega \cos. \omega \sin. \psi}{k^2}, \text{ consequenter obtinetur haec}$$

aqua-

aequatio:  $h k^2 = (c \cos. (\omega + \psi) - a \cos. \omega) \sqrt{k^2 - b^2 \sin. \omega^2} + b \sin. \omega (a \sin. \omega - c \sin. (\omega + \psi))$  Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 54. Sit ad abbreviandum in aequatione priore  $c \sin. (\omega + \psi) = n$ ,  $a \cos. \omega - c \cos. (\omega + \psi) = m$ , et  $\sin. \omega = p$ , et factis substitutionibus, erit aequatio abbreviata hujusmodi  $= 2 m n h \sqrt{1 - h^2} = (m^2 - n^2 + a^2 p^2) h^2 + p^2 (f^2 - a^2) - m^2$ , et omni operatione absoluta ad hanc aequationem pervenio exprimentem cosinum.

$$\cos. B = \frac{\sqrt{m^2 (m^2 + n^2 + a^2 p^2) - (m^2 - n^2 + a^2 p^2)} \sqrt{m^2 + n^2 + a^2 p^2}^2 - (4 a^2 n^2 p^2)}{(f^2 - a^2) p^2 \pm 2 m n p \sqrt{f^2 m^2 - (f^2 p - n^2) (f^2 - a^2)}} \sqrt{m^2 + n^2 + a^2 p^2}^2 - (4 a^2 n^2 p^2)$$

hinc paulo simplicior pro sinu elicitur haec aequatio

$$\sin. B = \frac{\sqrt{n^2 (m^2 - a^2 p^2) + (m^2 - n^2 + a^2 p^2) f^2 p^2} \sqrt{m^2 + n^2 + a^2 p^2}^2 - (4 a^2 n^2 p^2)}{\pm 2 m n p \sqrt{f^2 m^2 - (f^2 p^2 - n^2) (f^2 - a^2)}} \sqrt{m^2 + n^2 + a^2 p^2}^2 - (4 a^2 n^2 p^2)$$

## Coroll. II.

§. 55. Cum in toto aequationis dextro membro non contineatur  $b$ , haec aequatio exhibet verum valorem pro sinu et cosinu anguli  $B$ , independenter a latere adjacente  $BC = b$ , et consequenter pro latere  $BC$  per compendium quoddam quaeri potest sinus vel cosinus anguli adjacentis  $B$ ; dato enim alterutro datus etiam latus  $BC$ ; ponatur brevitatis gratia totum dextrum

aequationis membrum  $= M$  ut fit  $h = \frac{a^2 + b^2 - f}{2ab} = M$ ,

et reducendo obtinetur  $b = aM \pm \sqrt{a^2 M^2 + f^2 - a^2}$ .  
Sed neque alterum latus adjacens  $AB = a$ , neque diagonalis  $AC = f$ , ex hac aequatione inveniri potest, quia in dextro aequationis membro continentur.

*Coroll. III.*

§. 56. Sex omnino dantur casus qui statim perspiciuntur, in quibus signum radicale dextrimum evanescit, quorum primus obtinet, si fit  $m = a \cos. \omega - c \sin. (\omega + \psi) = 0$ , secundus si  $n = 0 = c \sin. (\omega + \psi)$ , tertius si  $\sin. \omega = p$ , quartus si  $f^2 m^2 = (f^2 p^2 - n^2) (f^2 - a^2)$ , quintus si  $f^2 p^2 = n^2$ , denique sextus quando  $f = a$ ; in duobus postremis, quautitas sub signo radicali fit rationalis, quo ipso signum radicale tollitur; plures tamen fortassis dantur rationalitatis casus, sed quibus determinandis supersedeo. Casu quarto fit

$$\cos. B = \frac{\sqrt{(m^2 (m^2 + n^2 + a^2 p^2) - (m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2)}}{(m^2 - n^2 + a^2 p^2) (f^2 - a^2) p^2}$$

$$\text{et } \sin. B = \frac{\sqrt{(n^2 (m^2 - a^2 p^2) + (m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2)}}{(m^2 - n^2 + a^2 p^2) f^2 p^2}$$

$$\sqrt{(m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2}$$

sed in casu penultimo fit

$$\cos. B = \frac{\sqrt{(m^2 (m^2 + n^2 + a^2 p^2) - (m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2)}}{(m^2 - n^2 + a^2 p^2) (f^2 - a^2) p^2 \pm 2f m^2 n p}$$

$$\sqrt{(m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2}$$

et

$$\text{et } \sin. B = \frac{r(n^2(m^2 - a^2 p^2) + r((m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2) + (m^2 - n^2 + a^2 p^2) f^2 p^2 + 2f m^2 n p)}{r((m^2 + n^2 + a^2 p^2)^2 - 4a^2 n^2 p^2)}$$

denique in casu ultimo sit.

$$\cos. B = \frac{m r(m^2 + n^2 + a^2 p^2 \pm 2f n p)}{r(m^2 + n^2 + a^2 p^2 f^2 - 4a^2 n^2 p^2)}$$

#### Coroll. IV.

§. 57. Si ponatur  $n=0=c \sin. (\omega + \psi)$  qui erat casus secundus, erunt anguli diagonaliter oppositi simul summi  $\omega + \psi = \pi$ , h. e. duobus rectis aequales, quo in casu prodit aequatio pro trapezio circulo inscriptibili hujusmodi.

$$\cos. B = \frac{r(a^2 + c^2 + 2ac \cos. \omega - f^2 \sin. \omega^2)}{r(a^2 + c^2 + 2ac \cos. \omega)} \text{ vel etiam}$$

$$\cos. B = \frac{r(a^2 + c^2 + 2ac \cos. \psi - f^2 \sin. \psi^2)}{r(a^2 + c^2 + 2ac \cos. \psi)} \text{ et}$$

$$\sin. B = \frac{f \sin. \omega}{r(a^2 + c^2 + 2ac \cos. \omega)} = \frac{f \sin. \psi}{r(a^2 + c^2 - 2ac \cos. \psi)},$$

vel etiam quia  $r(a^2 + c^2 \pm 2ac \cos. \omega)$  repraesentat diagonalem  $BD$ , cosinus ita exhibetur.

$$\cos. B = \frac{r(BD^2 - f^2 \sin. \omega^2)}{BD} = \frac{r(BD^2 - f^2 \sin. \psi^2)}{BD}$$

$$\text{et } \sin. B = \frac{f \sin. \omega}{BD} = \frac{f \sin. \psi}{BD} = \frac{AC \sin. \psi}{BD}.$$

hinc ergo oritur hoc Theorema.

In quadrilatero circulo inscripto diagonales sunt inter se ut sinus angulorum ipsis oppositorum.

Coroll.

## Coroll. V.

§. 58. Si fit  $m = a \cos. \omega - c \cos. (\omega + \psi) = 0$ ,  
ut fit  $a : c = \cos. (\omega + \psi) : \cos. \omega$ ; fiet

$$\cos. B = \frac{\sin. \omega \sqrt{f^2 - a^2}}{\sqrt{a^2 \sin. \omega^2 - c^2 \sin. (\omega + \psi)^2}} = \frac{\sin. \omega \sqrt{f^2 - a^2}}{\sqrt{a^2 - c^2}}$$

quod si denique ponatur  $p = \sin. \omega = 0$ , ut fit angulus  $c$  duobus rectis aequalis, lateribus  $BC, CD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum abeunte; ex eadem aequatione prodibit

$$\cos. B = \frac{a - c \cos. \psi}{\sqrt{a^2 + c^2 - 2ac \cos. \psi}}, \text{ uti supra §. 53.}$$

fuit inventum; nam in hoc casu angulus  $B$ , qui in quadrilatero est totalis abit in partialem  $ABD$  consequenter hoc ipso aequatio et operatio tota verificatur.

## Coroll. VI.

§. 59. Ex eadem aequatione facile obtinetur  
latus  $AD = c = \frac{a \cos. \omega \sqrt{1-h^2} - \sin. \omega \sqrt{f^2 - a^2(1-h)}}{h \sin. (\omega + \psi) + \cos. (\omega + \psi) \sqrt{1-h}}$

et anguli  $C$  tang.  $\omega =$

$$\frac{(a - c \cos. \psi) \sqrt{1-h} - ch \sin. \psi}{ch \cos. \psi + \sqrt{f^2 - a^2(1-h)} - c \sin. \psi \sqrt{1-h^2}}$$

## Coroll. VII.

§. 60. Si in aequatione posteriore ponatur  
coefficientis quantitatis radicalis  $\sqrt{k^2 - b^2 \sin. \omega^2} = m$ ,  
et coefficientis  $b \sin. \omega = n$ ,  $\sin. \omega = p$ , et  $a^2 - f^2 = q^2$   
factis substitutionibus obtinetur haec aequatio abbre-

breviata:  $2amb\sqrt{k^2-b^2p^2}=k^2q^2+b^2(k^2\pm 2anp)$   
ex qua operatione ad finem perducta, obtinetur  
haec aequatio:

$$b = \frac{k\sqrt{2a^2m^2 - q^2(k^2 \pm 2anp)} \pm \sqrt{(k^2 \pm 2anp)^2 + 4a^2m^2p^2}}{\pm 2am\sqrt{a^2m^2 - q^2(k^2 \pm 2anp + p^2q^2)}} \\ \sqrt{(k^2 \pm 2anp)^2 + 4a^2m^2p^2}$$

Coroll. VIII.

§. 61. Eadem aequatio posterior ea gaudet  
praerogativa prae priore, ut ex ea diagonalis fa-  
tis expedite obtineatur per aequationem quadra-  
ticam puram, nam posito ad abbreviandum toto  
dextro aequationis membro =  $N$ , habebitur haec

aequatio  $f = \frac{\sqrt{k^2(a^2+b^2) - 2abN}}{k}$ , id quod  
ideo fieri potuit, quia  $f$  in  $N$  non continetur.

Scholion I.

§. 62. Inter sex illos casus qui in aequatio-  
nibus tetragonometricis continentur, duo sunt  
Tetragonometriae proprii, qui obtinent, quan-  
do quaeritur latus  $AB$  vel  $BC$ , et ex iis con-  
structio figurae, posterioris casus duas dedi solu-  
tiones, unam ex aequatione priore, in qua loco  
lateris quaesitus ac inventus est cosinus anguli  $B$ ,  
alteram ex posteriore, in qua directe quaesitum  
ac inventum est latus ipsum  $BC$ ; prioris casus  
solutio ad praxin utilis ex neutra aequatione  
potest obtineri, cum aequationes ad octavum  
gradum vel etiam altius ascendant et ingenti con-  
stent multitudine terminorum, cujus ideo casus  
evolu.

evolutionem consulto omisi, sed casus uterque in Geometria practica suppeditat problema utile novum et simul satis pulchrum. Quatuor casus reliqui utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricae naturalius et expeditius solvantur. Trium tamen ex his casibus solutiones tetragonometricas dedi, quia ex aequationibus satis breviter et expedite poterunt erui. Quarti casus pro inveniendō angulo  $A = \psi$ , evolutionem omisi, cum ex aequatione operosius eruatur.

*Scholion II.*

§. 63. Quod si loco lateris  $AD$ , manentibus caeteris iisdem, adhibeatur latus  $CD = d$ , in triangulo  $ADC$ , formatis ut prius sinu et cosinu anguli  $B$ , et inde sinu et cosinu anguli  $BAC$  invenitur

$$\sin. CAD = \frac{\sin. \psi \sqrt{f^2 - b^2(1 - h^2)} - b \cos. \psi \sqrt{1 - h^2}}{f}$$

Sed est  $\sin. D = -h \sin. (\omega + \psi) - \cos. (\omega + \psi) \sqrt{1 - h^2}$  supra inventus; hinc ad aequationem hanc pervenio:  $(b \cos. \psi - d \cos. (\omega + \phi)) \sqrt{1 - h^2} = dh \sin. (\omega + \psi) + \sin. \psi \sqrt{f^2 - b^2(1 - h^2)}$ . Haec aequatio cum illa superiore in solutione priori allata quoad formam prorsus convenit et ex illa formatur,  $b$  pro  $a$ ,  $d$  pro  $c$ ,  $\psi$  pro  $\omega$  scribendo, in sinu et cosinu anguli  $C$ , ut verum esse jam pateat, quod asseruit Cl. Lambert, hos casus analytice consideratos a se invicem non differre, sed ad aequationes formaliter easdem perducere, ergo in literis  $m$ ,  $n$  et  $p$ , debitis substitutionibus factis et in dextro aequationis membro, utique loco  $a$  scripto  $b$ , aequatio superior



rior §. 54. etiam pro hoc casu valebit ut sit:

$$\cos. B = h = \frac{(\mathcal{R}m^2(m^2+n^2+b^2p^2) - (m^2-n^2+b^2p^2))}{\mathcal{R}((m^2+n^2+b^2p^2) - 4b^2n^2p^2)}$$

$$\frac{(f^2-b^2)p^2 + 2mnp\mathcal{R}(f^2m^2 - (f^2p^2 - n^2(f^2-b^2)))}{\mathcal{R}((m^2+n^2+b^2p^2) - 4b^2n^2p^2)}$$

Igitur quemadmodum in aequatione superiore in toto dextro aequationis membro nullibi continebatur  $b$ , et hinc pro latere  $BC$ , inveniendū valet  $\cos. B$ , ita etiam in hac aequatione, cum in toto aequationis dextro membro nullibi contineatur  $a$ , cosinus  $B$  valet pro inveniendū latere  $AB$ , et consequenter per hanc aequationem solvitur ille casus Tetragonometriae proprius, qui per aequationem superiorem commode solvi haud poterat.

### Scholion III.

§. 64. Similiter ut inethodo posteriore, ad aequationem perveniatur similem posteriori, ex lateribus  $BC$  et  $CD$  formo valorem diagonalis  $BD = \mathcal{R}(b^2 + d^2 - 2bd\cos.\omega) = k$  brevitatis gratia, ergo erit  $\sin. DBC = \frac{d \sin.\omega}{k}$  et  $\cos. DBC =$

$$\frac{b - d \cos.\omega}{k}; \text{ in triangulo } ADB \text{ est}$$

$$\sin. ADB = \frac{a \sin.\psi}{k}, \text{ et } \cos. ADB = \frac{\mathcal{R}(k^2 - a^2 \sin.\psi^2)}{k}; \text{ hinc erit}$$

$$\sin. (A + ADB) = \frac{\sin.\psi \mathcal{R}(k^2 - a^2 \sin.\psi^2) +}{k}$$

$$\frac{+ a \sin.\psi \cos.\psi}{k} = \sin. ABD$$

et

$$\text{et } \cos. (A + A D B) === \cos. A B D === \\ \frac{\pm \cos. \psi \mathcal{R}(k^2 - a^2 \sin. \psi^2 \mp a \sin. \psi^2)}{k},$$

hinc in eo casu quo summa angulorum  $A$  et  $A D B$ , non excedit rectum, habetur haec aequatio, quo in casu valent signa superiora  $\cos. A B D$ ,  $h k^2 = (b \cos. \psi - d \cos. (\psi - \omega)) \mathcal{R}(k^2 - a^2 \sin. \psi^2) \pm a \sin. \psi (d \sin. (\psi - \omega) - b \sin. \psi)$

Sed in altero casu, quo summa eorundem angulorum recto major, in quo valent signa inferiora  $\cos. A B D$ , habetur haec aequatio:  $h k^2 = (d \cos. (\omega + \psi) - b \cos. \psi) \mathcal{R}(k^2 - a^2 \sin. \psi^2) + a \sin. \psi (b \sin. \psi - d \sin. (\omega + \psi))$ ; aequatio igitur generalis ita potest exhiberi:  $h k^2 = (d \cos. (\omega \pm \psi) - b \cos. \psi) \mathcal{R}(k^2 - a^2 \sin. \psi^2) \pm a \sin. \psi (d \sin. (\omega \pm \psi) - b \sin. \psi)$

cujus forma cum forma superioris, quando signum anguli utriusque affirmativum adhibetur §. 54. prorsus convenit, ita ut haec ex illa eliciatur pro  $a, c, b, \omega, \psi$ , respective scribendo  $b, d, a, \psi, \omega$ .

*Scholion IV.*

§. 65. Si in litteris  $m, n, p, q, k$ , fiant substitutiones legitimae, aequatio pro  $b$ , supra §. 60. exhibita, valebit hic etiam pro  $a$ , ut sit hic quemadmodum supra

$$a = \frac{k \mathcal{R}(2 b^2 m^2 - q^2 (k^2 \pm 2 b n p)) \pm \mathcal{R}((k^2 \pm 2 b m p)^2 + 4 b^2 m^2 p^2)}{\pm 2 b m \mathcal{R}(b^2 m^2 - q^2 (k^2 \pm 2 b n p + p^2 q^2))} \\ \mathcal{R}((k^2 \pm 2 b m p)^2 + 4 b^2 m^2 p^2)$$

Sequi-

Sequitur insuper ex hac aequatione pari difficultate obtineri  $b$ , qua ex superiori obtinetur  $a$ ; denique sequitur aequationem pro diagonali supra §. 6. inventam etiam respectu hujus aequationis valere, ut sit factis substitutionibus

$$f = \frac{r((a^2 + b^2)k^2 - 2abN)}{k}$$

*Scholion V.*

§. 66. Quoniam, si in datorum numero contineatur latus infimum  $AD$ , nulla datur aequatio utilis ad inveniendum latus  $AB=a$ , et in altero casu, quo in datorum numero continetur latus dextrum  $CD=d$ , nulla datur aequatio utilis pro inveniundo latere supremo  $BC=b$ , in praxi interdum casus facilior difficiliori subsidio venire potest, quippe si in potestate Geodaetae positum sit, in numerum datorum recipere utrum velit, latus  $AD$  vel  $CD$ ; si inveniendum sit latus  $AB$ , eligendum erit latus  $CD$ , sed si indagandum sit latus  $BC$ , adhibendum erit latus  $AD$ . Atque hoc modo remedium adhibetur difficultati lateris per aequationem octavi gradus in praxi inutilem indagandi.

*Scholion VI.*

§. 67. In hoc problemate aequatio prior valet pro omni trapezio directo, siquidem advertatur terminum  $ch \sin. (\omega + \psi)$ , propter  $h$ , cosinum anguli  $B$ , tam affirmative, quam negative accipi posse. Quod si trapezium sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ADC$ , cadat intra triangulum  $ABC$  sine omni immutatione

tatione eadem aequatio valet. Si vero trapezium ita sit totaliter inversum ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  extra latus  $CB$ , obtinetur haec aequatio:  $(a \cos. \omega - c \cos. (\psi - \omega)) R(1 - h^2) = ch \sin. (\psi - \omega) - \sin. \omega (f^2 - a^2(1 - h^2))$ . Quod si trapezium ita sit totaliter inversum ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  intra latus  $CB$ , prodit haec aequatio:  $(a \cos. \omega - c \cos. (\omega - \psi)) R(1 - h^2) = ch \sin. (\omega - \psi) - \sin. \omega R(f^2 - a^2(1 - h^2))$ . Si trapezium ita sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ABC$ , cadat intra triangulum  $ADC$ , habetur haec aequatio:  $(a \cos. \omega - c \cos. (\omega + \psi)) R(1 - h^2) = -ch \sin. (\omega + \psi) - \sin. \omega R(f^2 - a^2(1 - h^2))$ . Haec igitur aequatio ex prima statim sequitur, siquidem ob naturam cosinuum ambo termini dextri membri negative sumantur. Quare generalis aequatio pro omni trapezio erit talis:  $(a \cos. \omega - c \cos. (\psi \pm \omega)) R(1 - h^2) = ch \sin. (\psi \pm \omega) + \sin. \omega R(f^2 - a^2(1 - h^2))$ , ubi ob naturam cosinuum ambiguum duplex signum consulto omitto.

### Problema VI.

Fig. VI. §. 68. In figura quadrilatera rectilinea proposita  $ABCD$  inter haec sex: latus  $AB = a$ ,  $CD = d$ , diagonalem  $AC = f$ , angulum  $A = \psi$ ,  $B = \lambda$ , et  $C = \omega$ ; aequationem invenire.

#### Solutio.

1) In triangulo sinistro formo hanc analogiam  $AC(f) : \sin. B (\sin. \lambda) = AB(a) : \sin.$

$\sin. A C B = \frac{a \sin. \lambda}{f}$  et consequenter

$$\cos. A C B = \frac{f \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f}$$

2) Ex datis jam finibus et cosinibus angulorum  $B$  et  $A C B$ , formo sinum et cosinum anguli tertii  $C A B$  et obtineo

$$\sin. C A B = \frac{\sin. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} + a \sin. \lambda \cos. \lambda}{f}$$

$$\text{et } \cos. C A B = \frac{-\cos. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} + a \sin. \lambda^2}{f}$$

3) Ex his et ex sinu cosinunque anguli  $A$ , formo sinum anguli  $C A D = \sin. (A - C A B) =$

$$= \sin. (\psi - C A B) = \frac{-\sin. \psi \cos. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} +}{f}$$

$$+ a \sin. \lambda^2 \sin. \psi - \cos. \psi \sin. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2})$$

$$= \frac{a \sin. \lambda \cos. \lambda \cos. \psi}{f}$$

$$= \frac{-\sin. (\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} - a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)}{f}$$

4) Ad obtinendum nomen derivativum anguli  $D$ , subduco data nomina primitiva angulorum  $A, B, C$ , a nomine primitivo quatuor rectorum  $2\pi$ , et obtineo  $2\pi - \omega - \lambda - \psi$  et hinc erit  $\sin. D = -\sin. (\omega + \lambda + \psi)$  his factis in triangulo dextro pervenio ad hanc analogiam  $AC : \sin. D = CD : \sin CAD$  et substitutis symbolis habetur haec

$$f: -\sin.(\omega + \lambda + \psi) = d: \frac{-\sin.(\lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}{f}$$

consequenter habetur

$$d \sin.(\omega + \lambda + \psi) = \sin.(\lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi) \quad \text{Q. E. I.}$$

*Scholion I.*

§. 69. Potuit etiam ad eandem plane aequationem perveniri, ex sinu et cosinu angulorum *C* et *ACB*, formando sinum et cosinum anguli *ACD*, et ex his nec non ex sinu cosinuque anguli *D* formando sinum anguli *CAD*, qui ut prius hac ratione prodiiisset

$$= \frac{\sin.(\lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}{f}$$

et consequenter ad eandem analogiam et aequationem pervenissem.

*Coroll. I.*

§. 70. Ex aequatione inventa statim sine omni fere operatione sequitur valor lateris *DC* cum sit

$$d = \frac{\sin.(\lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}{\sin.(\omega + \lambda + \psi)}$$

et per aequationem quadraticam habetur latus sinistrum *AB*, cum sit operatione absoluta:

$$a = \frac{d \cos.(\lambda + \psi) \sin.(\omega + \lambda + \psi) \pm \sin. \lambda}{\sin.(\lambda + \psi) r(f^2 - d^2 \sin.(\omega + \lambda + \psi)^2)}$$

$\sin. \lambda.$

*Schol.*

## Scholion II.

§. 71. Ad hanc aequationem etiam pervenisset, si ex formato sinu et cosinu anguli  $D$ , formasset primo sinum et cosinum anguli  $CAD$ , secundo ex his et ex sinu cosinuque anguli  $A$ , sinum et cosinum anguli  $CAB$ , tertio ex his denique et ex sinu cosinuque anguli  $B$ , sinum anguli  $ACB$ ; sic enim ad hanc analogiam in triangulo  $ABC$  pervenisset  $AC: \sin. B = AB: \sin. ACB$  vel etiam si secundo formasset sinum et cosinum anguli  $ACD$ , et ex his et sinu cosinuque anguli  $C$ , sinum anguli  $ACB$ . Sic enim ad hanc eandem analogiam et aequationem pervenisset:  $a \sin. \lambda = -\sin. (\lambda + \psi) r (f^2 - d^2 \sin. (\omega + \lambda + \psi)^2) + d \cos. (\lambda + \psi) \sin. (\omega + \lambda + \psi)$ , quae igitur est altera radix aequationis in praecedenti corollario inventae.

## Coroll. II.

§. 72. Angulus ad diagonalem superior invenitur esse  $\omega = \text{ang. sin.} \frac{a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \pm \pm \sin. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda) - \lambda - \psi}{d}$

sed pro angulo  $A$  definiendo habetur

$$\text{tang.} (\lambda + \psi) = \frac{a \sin. \lambda - d \sin. \omega}{d \cos. \omega + r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$$

et consequenter ipse angulus

$$\psi = \text{ang. tang.} \frac{a \sin. \lambda - d \sin. \omega - \lambda}{d \cos. \omega + r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$$

## Coroll. III.

§. 73. Sed longitudo diagonalis invenitur esse

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \psi)^2 + (d \sin. (\omega + \lambda + \psi) - \sin. (\lambda + \psi))}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

—  $a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)^2$  ex hac aequatione statim

sequitur fore  $f = a \sin. \lambda$ , si ponatur  $a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) = d \sin. (\omega + \lambda + \psi)$ ;

vel etiam hac aequatione diagonalis exprimitur

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 - 2ad \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \sin. (\omega + \lambda + \psi) + d^2 \sin. (\omega + \lambda + \psi)^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

## Scholion III.

§. 74. Jam sex casuum in aequatione contentorum quinque sunt evoluti; qui ex aequatione satis expedite sequuntur, quorum tres utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, ita tamen ut fere facilius trigonometricae quam tetragonometricae expediantur, alteri tres soli Tetragonometriae subsunt et trigonometricae non solvuntur, qui tunc obtinent, quando latus  $AB$ , angulus  $B$ , et diagonalis quaeritur, quorum duos, primum ac tertium per aequationes quadraticas satis concinnas breves ac utiles solvi. Secundus pro inveniendo angulo  $B$  ad aequationem sexti gradus vel altioreni ascendit, et consequenter aequatio ad praxin parum utilis evadit, cujus itaque studio brevitatis evolutionem omisi, verum suppeditant hi tres casus problemata in Geometria practica nova, utilia juxta ac satis pulchra.

Coroll.



## Coroll. IV.

§. 75. Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis ut prodeat trapezium parallelarum basium  $BC$ ,  $AD$ , aequatio pro diagonali in hanc mutatur  $f = \frac{a \sin. \lambda - d \sin. \omega}{0}$ , et quia ex parallelismo constat, esse perpendicularia aequalia inter se, fit  $f = \frac{0}{0}$ , quo indicatur problema fieri indeterminatum et manentibus iisdem lateribus  $AB$ ,  $CD$ , diagonalem quemlibet valorem recipere posse, esse vero etiam perpendicularia aequalia, ipsa aequatio monstrat hoc modo  $f. 0 = a \sin. \lambda - d \sin. \omega = 0$  et consequenter  $a \sin. \lambda = d \sin. \omega$ , sed idem etiam indicat aequatio Coroll. I. cum fiat  $a = \frac{d \sin. \omega}{\sin. \lambda}$ .

## Scholion IV.

§. 76. Quod problema in casu laterum  $BC$  et  $AD$  parallelorum fiat indeterminatum, adhuc clarius apparet ex aequatione principali hactenus nihil immutata §. 68. in qua si ponatur  $\lambda + \psi = \pi$ , mutatur in hanc  $a \sin. \lambda = \sin. \omega$ , quam litera  $f$  non ingreditur, hoc ipso indicatur diagonalem quemlibet valorem recipere posse, caeteris manentibus iisdem. Hic itaque monendi sunt Geodaetae, si hoc in Geometria practica satis pulchrum et utile problema ad praxin transferre fuerit animus, ut sibi caveant ab illo casu, quo diagonalis evadit indeterminata, id quod semper praecavetur, utendo angulis  $A$  et  $B$ , quorum summa sit maior

vel minor duobus rectis, sic enim semper scopo suo potentur, nec, si dicendum quod res est, hic casus Geodætis erit magnopere pertimescendus, cum omnium rarissimus existere debeat, quod dicti anguli sint duobus rectis aequales.

*Coroll. V.*

§. 77. Quod si vero anguli  $B$  et  $C$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$  aequatio pro diagonali mutatur in hanc

$$f = \frac{r((a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \pm d \sin. \psi)^2 + \sin. (\lambda + \psi) + a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \psi^2))}{\sin. (\lambda + \psi)}, \text{ vel etiam in hanc}$$

$$f = \frac{r(d^2 \sin. \psi^2 \pm 2ad \sin. \lambda \sin. \psi \cos. (\lambda + \psi) + a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. (\lambda + \psi)} \text{ sed aequatio pro latere } AB$$

Coroll. I. in hanc abit:

$$a = \frac{\pm d \sin. \psi \cos. (\lambda + \psi) \pm \sin. \lambda}{\pm \sin. (\lambda + \psi) r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2)} \sin. \lambda.$$

*Coroll. VI.*

§. 78. Quod si vero anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul sumti aequales uni recto, fiet diagonalis  $f = r(a^2 \sin. \lambda^2 + d^2 \cos. \omega^2)$ , et si tribus rectis aequales ponantur fit  $f = -r(a^2 \sin. \lambda^2 + d^2 \cos. \omega^2)$ .

Signum

Signum negativum indicat, perpendiculara jam cadere versus sinistram a latere  $AB$ , cum in priore casu versus dextram cecidissent, sed in

$$\text{utroque casu fit latus } AB = a = \frac{r(f^2 - d^2 \cos. \omega^2)}{\sin. \lambda}$$

Sed si anguli  $B$  et  $C$  Sint uni recto, vel tribus rectis æquales, fit æquatio pro diagonali.

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \mp 2ad \sin. \lambda \cos. \psi \cos. (\lambda + \psi) + d^2 \cos. \psi^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}, \text{ ubi signum negativum valet}$$

pro casu priore, affirmativum pro posteriore; Sed æquatio pro latere  $AB$  fit

$$a = \frac{d \cos. (\lambda + \psi) \cos. \psi \pm \sin. (\lambda + \psi)}{r(f^2 - d^2 \cos. \psi^2)} \sin. \lambda$$

### Coroll. VII.

§. 79. Quod si anguli diagonaliter oppositi  $A, C$  sint simul sumti duobus rectis æquales, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, habetur pro diagonali hæc æquatio:

$$f = \frac{\sin. \lambda r(a^2 + 2ad \cos. (\lambda + \psi) + d^2)}{\sin. (d + \psi)}$$

Si vero uni recto æquales ponantur, fit æquatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 - 2ad \sin. \lambda \cos. \lambda \cos. (\lambda + \psi) + d^2 \cos. \lambda^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

. Si denique tribus rectis æquales ponantur, prodit eadem æquatio cum signo affirmati-

vo termini intermedii, sed in casu primo fit latus

$$AB = \frac{-d \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \pm \sin. \lambda}{\sin. \lambda} \\ \pm \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \lambda^2} = a \text{ vel} \\ a = \frac{-d \cos. (\lambda + \psi) \pm \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \lambda^2}}{\sin. \lambda}.$$

In casu secundo et tertio habetur:

$$a = \frac{\pm d \cos. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \pm \sin. \lambda}{\sin. \lambda} \\ \pm \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - d^2 \cos. \lambda^2},$$

ubi signum affirmativum valet pro casu priore, negativum pro posteriore.

### Coroll. VIII.

§. 80. Si angulus  $A$  ponatur tribus rectis aequalis, cadente angulo  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et prodeunte trapezio inverso, fit aequatio pro diagonali  $AC$ ,

$$f = \frac{\sqrt{a^2 \sin. \lambda^2 + 2 a d \sin. \lambda^2 \cos. (\omega + \lambda) + \pm \cos. \lambda}}{\pm \cos. \lambda} \\ + \frac{d^2 \cos. (\omega + \lambda)^2}{\pm \cos. \lambda} \text{ vel etiam quia signum radicale tam} \\ \text{est affirmativum quam negativum, scribere licet.} \\ f = \frac{\sqrt{a^2 \sin. \lambda^2 + 2 a d \sin. \lambda^2 \cos. (\omega + \lambda) + \cos. \lambda}}{\cos. \lambda} \\ + \frac{d^2 \cos. (\omega + \lambda)^2}{\cos. \lambda} \text{ Sed ponendo angulum } B$$

tribus rectis aequalem cadente vertice  $B$  ad dextram

tram diagonalis  $AC$ , intra vel extra triangulum  $ACD$ , prodeunte denuo trapezio inverſo, cujus diagonalis  $AC$  cadit extra figuram, habetur pro eadem diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 + 2ad \sin. \psi \cos. (\omega + \psi) + d^2 \cos. (\omega + \psi)^2)}{\cos. \psi}.$$

Si denique angulus  $C$  fit aequalis tribus rectis, cadentē vertice  $C$ , infra diagonalem  $BD$  intra vel extra triangulum  $BAD$ , habetur pro diagonali  $AC$  haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 + 2ad \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)^2 + d^2 \cos. (\lambda + \psi)^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}.$$

In caſu primo aequatio primi Corollarii in hanc abit:  $a = -d \cos. (\omega + \lambda) \pm \pm \cot. \lambda r(f^2 - d^2 \cos. (\omega + \lambda^2))$ ; in caſu ſecundo habetur  $a = d \sin. \psi \cos. (\omega + \psi) \pm \pm \cos. \psi r(f^2 - d^2 \cos. (\omega + \psi)^2)$  denique in caſu tertio habetur haec aequatio:

$$a = \frac{-d \cos. (\lambda + \psi)^2 \pm \sin. (\lambda + \psi)}{\sin. \lambda} r(f^2 - d^2 \cos. (\lambda + \psi))$$

*Scholion V.*

§. 81. Si loco laterum  $AB$ ,  $CD$ , quaestionem ingrediantur latera reliqua  $BC = b$ , et  $AD = c$ , haud abſimiliter ad aequationem finilem pervenio hoc modo. 1) In triangulo  $ABC$

$$\text{eſt } \sin. CAB = \frac{b \sin. \lambda}{f} \text{ et } \cos. CAB = \frac{r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)}{f}, \text{ conſequenter } \sin.$$

$$\sin. ACB = \frac{\sin. \lambda \mathcal{R}(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \lambda \cos. \lambda}{f}$$

$$\text{nec non } \cos. ACB = \frac{-\cos. \lambda \mathcal{R}(f^2 - b^2 \sin. \lambda) +}{f}$$

$$+ \frac{b \sin. \lambda^2}{f}. \quad 2) \text{ Hinc et ex sinu et cosinu}$$

anguli  $C$  in triangulo  $ADC$  invenio

$$\sin. ACD = \frac{-\sin. (\omega + \lambda \mathcal{R}(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)) -}{f}$$

$$- \frac{b \sin. \lambda \cos. (\omega + \lambda)}{f} \text{ et pervenio ad hanc ana-}$$

logiam  $AC : \sin. D = AD : \sin. ACD$ . h. e.

$$f : -\sin. (\omega + \lambda + \psi) = c : \frac{-\sin. (\omega + \lambda) \mathcal{R}(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) -}{f}$$

$$- \frac{b \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi))}{f} \text{ et fit aequatio:}$$

$c \sin. (\omega + \lambda + \psi) = \sin. (\lambda + \omega) \mathcal{R}(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \lambda \cos. (\omega + \lambda)$  cujus igitur forma, cum forma prioris prorsus convenit, et haec ex illa prodit,  $c$  pro  $d$ ,  $b$  pro  $a$ ,  $\omega$  pro  $\psi$  substituendo, ut jam pateat recte statuisse Clariss. Lambert, hos casus a se invicem analytice consideratos, formaliter non differre.

### Coroll. IX.

§. 82. Factis igitur debite substitutionibus, sequitur resolutiones supra datas Coroll. 1, 2, 3. in casu laterum datorum oppositorum quaestionem ingredientium  $AB$ ,  $CD$  etiam valere in hoc altero casu, quo opposita latera  $AD$ ,  $BC$ , quaestionem ingrediuntur.

Schol.

## Scholion VI.

§. 83. Si loco lateris  $DC$  quaestionem ingreditur latus  $AD=c$ , et ad aequationem perveniatur, erit ut supra  $\sin. ACB = \frac{a \sin. \lambda}{f}$  et

$$\cos. ACB = \frac{r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f} \text{ ex quibus et}$$

ex sinu cosinuque anguli  $C$  invenio

$$\sin. ACD = \frac{\sin. \omega r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a \sin. \lambda \cos. \omega}{f},$$

et in triangulo  $ADC$  pervenio ad hanc analogiam:  $AC : \sin. D = AD : \sin. ACD$  hoc est,

$$f : -\sin. (\omega + \lambda + \psi) = c : \frac{\sin. \omega r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) -$$

$$- a \sin. \lambda \cos. \omega}{f} \text{ et consequenter habetur}$$

$c \sin. (\omega + \lambda + \psi) = a \sin. \lambda \cos. \omega - \sin. \omega r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)$ . Denique si quaestionem ingreditur latus  $BC$ , loco lateris  $AB$ , pervenio ad hanc aequationem:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) = b \sin. \lambda \cos. \psi - \sin. \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)$ , cujus forma cum priori prorsus convenit. At vero si dicendum quod res est, hae aequationes, ad quas pervenitur sumendis lateribus contiguus, differunt aliquid formaliter a prioribus, ad quas sumendis oppositis pervenitur, cum in his in utroque termino dextri membri adsint sinus et cosinus anguli unius; in illis vero sinus et cosinus angulorum duorum simul sumtorum; consequenter hi duo casus unum constituere censendi non sunt, analytice et formaliter aliquid diversum a casu laterum oppositorum, id quod Cl.

Lam.

Lambert non animadvertit, neque ego solam figuram intuendo supra in §. 15, 16, animadvertere potui, neque nunc animadvertissem, nisi aequationes ipso facto fornasissem.

*Coroll. X.*

§. 84. Si ad abbreviandum ponatur  $\sin. \omega = m$ ,  $\cos. \omega = n$ ,  $\sin. (\omega + \psi) = p$ ,  $\cos. (\omega + \psi) = q$ , facta separatione sinuum, substitutione et transpositione, positoque  $\tan. \lambda = t$ , habetur  $(f^2 m^2 - a^2 + 2 a c n q + c^2 q^2) t^2 + 2 c p (a n - c q) t = c^2 p^2$ , ex qua, operatione absoluta, obtinetur  $t = c p (c q - a n \pm \sqrt{(f^2 - a^2) m^2 + 2 c^2 q^2}) = \tan. \lambda$ .

*Scholion VII.*

§. 85. Valet haec solutio non modo pro casu laterum contiguorum  $AB, AD$ ; sed etiam contiguorum  $BC, CD$ , siquidem litteris  $c, d, \omega$ , substituuntur respective litterae  $d, b, \psi$ , cum sic aequatio prior in posteriorem abeat. Hi autem casus laterum contiguorum hanc prae casibus laterum oppositorum habent praerogativam, quod pro inveniundo angulo  $B$ , aequationem hanc satis utilem exhibeant, quam illi utilem dare non poterant. Caeteris ex his aequationibus evolvendis, studio brevitatis supersedeo.

*Coroll. XI.*

§. 86. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis,  $AB$  et  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f =$$



$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 + (d \sin. (\omega + \lambda) - a \sin. \lambda \cos. \lambda)^2)}{\sin. \lambda}$$

$$\text{vel etiam } f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 - 2a d \sin. \lambda \cos. \lambda \sin. (\omega + \lambda) + d^2 \sin. (\omega + \lambda)^2)}{\sin. \lambda}$$

$$\text{Ex aequatione Coroll. 1.}$$

sequitur fore per hanc positionem: latus  $CD =$

$$d = \frac{\sin. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda \cos. \lambda}{\sin. (\omega + \lambda)}, \text{ nec non}$$

$$\text{latus } AB = a = \frac{d \cos. \lambda \sin. (\omega + \lambda)}{\sin. \lambda}$$

$$\mp \sin. \lambda r(f^2 - d^2 \sin. (\omega + \lambda)^2), \text{ vel etiam}$$

$$a = d \cot. \lambda \sin. (\omega + \lambda) \mp r(f^2 - \lambda \sin. (\omega + \lambda)^2)$$

denique habetur angulus ad diagonalem superior.

$$\omega = \text{ang. sin.} \frac{\sin. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda \cos. \lambda}{d} - \lambda.$$

Si angulus  $C$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $BC, CD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $ADB$  abeunte, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \psi)^2 + (d \sin. (\lambda + \psi) + \sin. (\lambda + \psi))^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

$$+ a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)^2) \text{ vel etiam in hanc}$$

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 + 2a d \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \sin. (\lambda + \psi) + d^2 \sin. (\lambda + \psi)^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

$$\text{Per hanc positionem}$$

$$\text{aequatio pro latere } CD \text{ in hanc mutatur}$$

$$d =$$

$$d = \frac{\sin.(\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - a \sin.\lambda^2) - a \sin.\lambda \cos.(\lambda + \psi)}{\sin.(\lambda + \psi)}$$

vel etiam  $d = -a \sin.\lambda \cot.(\lambda + \psi) - \mathcal{R}(f^2 a^2 \sin.\lambda^2)$ .

Sed aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur

$$a = \frac{-d \sin.(\lambda + \psi) \cos.(\lambda + \psi) \pm \sin.(\lambda + \psi)}{\sin.\lambda}$$

$$\mathcal{R}(f^2 - \lambda^2 \sin.(\lambda + \psi)^2) \text{ vel etiam}$$

$$a = \frac{\sin.(\lambda + \psi)}{\sin.\lambda} (-\cos.(\lambda + \psi) \pm \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin.(\lambda + \psi)^2))$$

Denique pro angulo  $A$  habetur haec aequatio:  
 $\text{tang.}(\lambda + \psi) = a \sin.\lambda : (\mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin.\lambda^2) - d)$ ,

$$\text{et angulus ipse } \psi = \text{ang. tang.} \frac{a \sin.\lambda - \lambda}{\mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin.\lambda^2) - d}$$

Si denique angulus  $B$  duobus rectis aequalis ponatur, lateribus  $BA$ ,  $BC$  in diagonalem  $AC$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $ACD$  abeunte, aequatio primo inventa in hanc abit:  
 $d \sin.(\omega + \psi) = f \sin.\psi$ , unde haec solita analogia trigonometrica:  $f : \sin.(\omega + \psi) = d : \sin.\psi$ , quo igitur ipso aequationes et operationes verificantur.

### Scholion VIII.

§. 87. Per positionem aequalitatis anguli  $A$  cum duobus rectis, nova ratione ad triangula spectans solvitur problema, quod tum obtinet, cum recta  $AC$ , ab angulo  $C$  ad basin quomodo-  
 cunque ducta quaeritur, nam in triangulo totali  $BCD$ , dantur latus  $CD$  et  $AB$ , segmentum lateris  $BD$ , et omnes anguli. In triangulo partiali  $ABC$  non dantur nisi duo, nempe latus  $AB$ , et  
 angulus

angulus adjacens  $B$ ; in altero partiali  $ACD$ , neque dantur nisi duo, puta latus  $CD$ , et angulus  $D$ : et tamen hac methodo tetragonometrica omnia triangula solvuntur; licet id ipsum etiam aliis methodis praestetur. Alterum ad triangula spectans solveretur problema novum, quando quaeritur angulus  $B$ , siquidem solutio satis utilis commoda et generalis pro inveniendo angulo  $B$  ex aequatione primo inventa erui possit. Caeteri casus etiam si nova quadam ratione tetragonometricè solvantur, tamen etiam trigonometricè solvi possunt; cum si quaeratur segmentum  $AB$  in triangulo totali, tria data habeantur; et si quaeratur  $AD$  in triangulo  $ABC$ , etiam tria habeantur. Positione aequalitatis anguli  $C$ , cum duobus rectis novum rursus ad triangula spectans solveretur problema, siquidem ut modo dixi solutio satis commoda et utilis pro angulo  $B$  generalis haberetur; in hoc enim casu in triangulo totali  $ABD$ , non dantur nisi duo, puta angulus  $A$ , et latus  $AB$ , in partiali  $ABC$  non habentur nisi duo, puta latus  $AB$  et latus  $AC$ , nec in partiali  $ACD$  dantur nisi duo, latus  $AC$  et  $CD$ , et tamen omnia triangula solverentur.

*Scholion IX.*

§. 88. In hoc problemate aequatio inventa valet in hypothesis figurae constructae, quando scilicet angulus  $B$  est acutus et angulus  $ACD$  etiam acutus, sed ita ut summa earundem excedat rectum. Quod si enim eorundem summa sit recto minor valet haec aequatio:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) =$   
 $= a \sin. \lambda \cos. (\psi - \lambda) - \sin. (\psi - \lambda) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}$   
E
si qui-

siquidem angulus  $A$  sit major anguli  $B$ ; si vero angulus  $B$  excedat angulum  $A$ , valet haec:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) = \sin. (\lambda - \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. (\lambda - \psi)$ . Si angulus  $B$  sit obtusus et major angulo  $A$ , valet haec aequatio:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) = \sin. (\lambda - \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. (\lambda - \psi)$ . Si vero  $A$  sit major quam  $B$  habetur haec:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) = a \sin. \lambda \cos. (\lambda - \psi) - \sin. (\psi - \lambda) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$ . Generalis igitur aequatio pro omni trapezio directo est hujusmodi:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) = \sin. \left( \frac{\lambda \pm \psi}{\psi - \lambda} \right) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. \left( \frac{\lambda \pm \psi}{\psi - \lambda} \right)$  ubi me non monente ap-

paret propter ambiguum signum radicale et ambiguum naturam cosinus fieri posse, ut uterque terminus etiam negative sit accipiendus. Si trapezium sit partialiter inversum, ita ut totum triangulum  $ADC$ , cadat intra triangulum  $ABC$ , anguli autem aequationem ingredientibus sint acuti, valet haec aequatio:  $d \sin. (\omega + \lambda + \psi) = \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)$ , quae nihil differt ab ea, quae in resolutione fuit inventa. Si trapezium sit totaliter inversum cadente latere  $AD$  intra latus  $AB$ , et latere  $CD$  extra latus  $CB$ , prodit haec aequatio:  $d \sin. (\lambda + \psi - \omega) = \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)$ . Quod si vero  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , et latus  $CD$  intra latus  $CB$ ; existente angulo  $B$  majore quam  $DAB$ , obtinet haec aequatio:  $d \sin. (\omega + \lambda - \psi) = \sin. (\lambda - \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. (\lambda - \psi)$ . Si vero caeteris manentibus iisdem contingat, angulum  $DAB$  excedere angulum  $B$ , obtinet haec:  $d \sin.$

$d \sin. (\omega + \lambda - \psi) = - \sin. (\psi - \lambda) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} +$   
 $+ a \sin. \lambda \cos. (\psi - \lambda)$  Si totum triangulum  $ABC$   
 cadat intra triangulum  $ADC$ , existente trapezio  
 partialiter inverso et angulo  $B$  majore simul  
 sumtis angulis  $BAD$  et  $BCD$ , habetur haec  
 aequatio:  $d \sin. (\lambda - \omega - \psi) = \sin. (\lambda - \psi)$   
 $\sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. (\lambda - \psi)$ . Si vero  
 summa angulorum  $BAD$ , et  $BCD$  excedat  
 angulum  $B$ , prodit haec aequatio:  $d \sin. (\omega + \psi - \lambda) =$   
 $= - \sin. (\psi - \lambda) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. (\psi - \lambda)$ .  
 Si angulus  $B$  ponatur obtusus et caeteri anguli  
 aequationem et figuram ingredientem, sive acuti  
 sive obtusi, cum ipso in aequatione et figura  
 combinentur, plures istis variationes in aequatio-  
 ne non occurrunt, exceptis iis, quae ex ambi-  
 guitate signi radicalis et cosinus oriuntur. Ge-  
 neralissima igitur aequatio erit hujusmodi:  
 $d \sin. (\pm \omega \pm \lambda \pm \psi) = \sin. \left( \begin{matrix} \lambda \pm \psi \\ \psi - \lambda \end{matrix} \right)$   
 $\sqrt{(f^2 - a \sin. \lambda^2)} + a \sin. \lambda \cos. \left( \begin{matrix} \lambda \pm \psi \\ \psi - \lambda \end{matrix} \right)$ .

Problema VII.

§. 89. In figura quadrilatera  $ABCD$ , inter Fig. VII,  
 haec sex: latus  $AB = a$ ,  $BC = b$ , diagonalem  
 $AC = f$ , et angulos,  $A = \psi$ ,  $C = \omega$ ,  $D = \phi$ ;  
 aequationem invenire

Solutio.

1) Per nota principia Geometrica erit no-  
 men derivativum anguli quarti  $B = 2\pi - \omega - \phi - \psi$   
 et hinc  $\cos. B = \cos. (\omega + \phi + \psi)$ .

2) Ab angulo  $C$  cadat in latus oppositum  
 $AB$  perpendicularis  $Cc$ .

E 2

3) Hinc

3) Hinc in triangulo  $ABC$  per Euclid. Elem. II. II. pervenio statim ad hanc aequationem  $AC^2 = AB^2 + BC^2 - 2AB \cdot BC$ , et symbolis substitutis habetur:  $f^2 = a^2 + b^2 + 2ab \cos. (\omega + \varphi + \psi)$ . Q. E. I.

*Coroll. I.*

§. 90. Ex hac aequatione est diagonalis,  $AC = f = r(a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. (\omega + \varphi + \psi))$ ; latus  $AB = a = \pm b \cos. (\omega + \varphi + \psi) \pm r(f^2 - b^2 \sin. (\omega + \varphi + \psi)^2)$ , et latus  $BC = b = \pm a \cos. (\omega + \varphi + \psi) \pm r(f^2 - a^2 \sin. (\omega + \varphi + \psi)^2)$ .

*Coroll. II.*

§. 91. Sed est angulus  $A = \psi = \text{ang. cos. } \pm \frac{(a^2 + b^2 - f^2)}{2ab} - \omega - \varphi$  angulus  $C = \omega = \text{ang. } \pm \cos. \frac{(a^2 + b^2 + f^2)}{2ab} - \varphi - \psi$ , denique angulus  $D = \varphi = \text{ang. cos. } \frac{(a^2 + b^2 - f^2)}{2ab} - \omega - \psi$ .

*Coroll. III.*

§. 92. Si ipsorum angulorum finus quaerantur, habentur hae aequationes pro singulis angulis:  $\sin. \psi = \frac{(f^2 - a^2 - b^2) \sin. (\omega + \varphi) \pm 2ab \cos. (\omega + \varphi) r(4a^2b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2)}{2ab}$

$\sin. \varphi =$

$$\begin{aligned} \sin. \varphi &= \frac{(f^2 - a^2 - b^2) \sin. (\omega + \psi) \pm 2ab}{\pm \cos. (\omega + \psi) \sqrt{4a^2b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2}} \\ \sin. \omega &= \frac{(f^2 - a^2 - b^2) \sin. (\varphi + \psi) \pm 2ab}{\pm \cos. (\varphi + \psi) \sqrt{4a^2b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2}} \end{aligned}$$

*Scholion I.*

§. 93. Sex casuum qui in aequatione implicantur nullus est Tetragonometriae proprius, sed utrique methodo et Trigonometricae et Tetragonometricae communes, constructionem trigonometricam pro diagonali aequatio tetragonometrica suppeditat, pro lateribus et angulis constructiones et solutiones tam sunt faciles et simplices ut solutionibus trigonometricis parum vel nihil cedant.

*Coroll. IV.*

§. 94. Si anguli diagonaliter oppositi simul sumti sint aequales duobus rectis, fit  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. \varphi$ . Si adjacentes lateri infimo  $AD$  simul sumti sint aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB, CD$ , fit aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. \omega$ . Si adjacentes lateri  $CD$  duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD, CB$ , fit aequatio:  $f^2 = a^2 \pm b^2 + 2ab \cos. \psi$ .

## Coroll. V.

§. 95. Si angulus  $A$  duobus rectis aequalis, abeunte quadrilatero in triangulum  $BCD$ , fit aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. (\omega + \phi)$ . Si  $D$  duobus rectis aequalis abeunte trapezio in triangulum  $ABC$  fit:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. (\omega + \psi)$ ; Si angulus  $C$  duobus rectis aequalis, abeunte trapezio in triangulum  $BAD$ , fit:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. (\phi + \psi)$ .

## Coroll. VI.

§. 96. Si anguli diagonaliter oppositi aequentur simul uni recto, habetur, haec aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin. \phi$ ; Si adjacentes lateri  $AD$  simul sumti uni recto aequales, fit aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin. \psi$ .

## Coroll. VII.

§. 97. Si diagonaliter oppositi simul sumti aequentur tribus rectis, habetur pro figura haec aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin. \phi$ ; Si adjacentes lateri  $AD$ , aequales tribus rectis, fit aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin. \omega$ ; Si adjacentes lateri  $CD$  aequales tribus rectis, fit:  $f^2 = a^2 + b^2 + 2ab \sin. \psi$ .

## Coroll. VIII.

§. 98. Si anguli  $A, D, C$ , ponantur sigillatim aequales tribus rectis, cadente in singulo casu vertice ultra diagonalem intra vel extra triangulum remotius, et prodeunte trapezio inverso, fit  
in



in primo casu aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin.(\omega + \phi)$

in secundo:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin.(\omega + \psi)$

in tertio:  $f^2 = a^2 + b^2 \pm 2ab \sin.(\phi + \psi)$ .

*Scholion II.*

§. 99. Aequatio hujus problematis pro trapezio directo generalis haec est:  $f^2 = a^2 + b^2 \mp 2ab \cos.(\omega + \phi + \psi)$ . Si trapezium sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ , valet haec aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos.(\phi - \omega - \psi)$ . Quod si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  extra latus  $CB$ , ut trapezium sit totaliter inversum, erit aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos.(\phi + \omega - \psi)$ ; Si vero trapezium ita sit totaliter inversum, ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  intra latus  $CB$ , habetur haec aequatio:  $f^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos.(\phi + \psi - \omega)$ . Quod si trapezium ita sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ABC$  cadat intra triangulum  $ADC$ ; prodit aequatio in resolutione problematis inventa. Si angulus  $B$  obtusus ponatur, et caeteri cum ipso sive acuti sive obtusi quomodo-cunque combinentur, eadem aequationes prodibunt, quare generalis aequatio erit hujusmodi:  $f^2 = a^2 + b^2 + 2ab \cos.(\phi \pm \omega \pm \psi)$ .



## CAPUT IV.

*Continens tria problemata secundae classis  
particularis, sub priore principali  
contentae.*

## Problema VIII.

Fig. VIII. §. 100. In figura quadrilatera rectilinea  
1.  $ABC$ , inter haec sex latus  $AB=a$ , diagona-  
lem  $AC=f$ , latus  $AD=c$ , atque tres angulos  
 $A=\psi$ ,  $ACB=\alpha$ , et  $ACD=\beta$ ; aequationem  
invenire.

*Solutio.*

1) In triangulo sinistro formo hanc analo-  
giam:  $AB: \sin. ACB = AC: \sin. B$  et substi-  
tutis symbolis  $a: \sin. \alpha = f: \sin. B = \frac{f \sin. \alpha}{a}$ , con-

sequenter  $\cos. B = \frac{r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}{a}$

2) Ex datis nominibus primitivis angulorum  
 $A, ACB, ACD$ , formo nomen derivativum  
sinus et cosinus summae eorundem, quorum prius  
 $\sin. (\alpha + \beta + \psi)$ , posterius  $\cos. (\alpha + \beta + \psi)$ .

3) Ex his, et ex sinu cosinuque anguli  $B$ , for-  
mo sinum summae trium angulorum,  $A, B, C$ , et  
obtineo  $\sin. (A + C + B) = \frac{-\sin. (\alpha + \beta + \psi)}{a}$   
 $\frac{r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{a}$

4) Cum

4) Cum sit  $\sin. ((A+B+C+D)-(A+B+C)) = \sin. (2\pi - (A+B+C)) = \sin. D$ , erit propter  $\sin. 2\pi = 0$ , et  $\cos. 2\pi = 1$ ,

$$\sin. D = \frac{\sin. (\alpha + \beta + \psi) r (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{a}$$

et in triangulo  $ABC$  pervenio ad hanc analogiam.  $AC : \sin. D = AD : \sin. ACD$ , h. e.  $f : \frac{\sin. (\alpha + \beta + \psi) r (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{a} = c : \sin. \beta$ , et con-

sequenter habetur:  $a f \sin. \beta = c \sin. (\alpha + \beta + \psi) r (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f c \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)$   
Q. E. I.

#### Scholium I.

§. 101. Sinum summae trium angulorum,  $A, B, C$ , in solutione sumsi negativum, quia in figura constructa haec summa excedit duos rectos, ac inter duos et tres rectos cadit. Sed prolixius ad eandem aequationem pervenissem et angulorum  $B$ , et  $ACB$ , formatis sinibus et cosinibus, formando sinum et cosinum anguli tertii  $CAB$ , et ex his, nec non sinu cosinuque anguli  $A$ , conficiendo sinum et cosinum anguli  $CAD$ , denique ex his, et ex sinu cosinuque anguli  $ACD$ , componendo sinum quaesitum anguli  $D$ . Sic enim prodiiisset  $\sin. D = \frac{\sin. (\alpha + \beta + \psi)}{a} r (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)$

a

E 5

et

et aequatio  $a f \sin. \beta = c \sin. (\alpha + \beta + \psi)$   
 $r(\alpha^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - c f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)$ ,  
 quae signis tantum a priori differt, quae tum ex  
 natura finuum & cosinuum, tum etiam ex na-  
 tura signi radicalis ambigua esse possunt.

*Scholion II.*

§. 102. Altera solutio obtinetur formando in  
 triangulo  $ABC$  hanc analogiam  $AD : \sin. ACD$   
 $= AC : \sin. D$ . h. e.  $c : \sin. \beta = f : \sin. D = \frac{f \sin. \beta}{c}$ , et

consequenter  $\cos. D = \frac{r(c^2 - f^2 \sin. \beta)}{c}$ , hinc erit

sinus summae trium angulorum  $A, D, C$ ,  
 $= \sin. (A + D + C) = \frac{\sin. (\alpha + \beta + \psi)}{c}$

$r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)$ , et

consequenter  $\sin. B = \frac{\sin. (\alpha + \beta + \psi)}{c}$

$r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)$ ; et

in triangulo  $ACD$  pervenietur ad hanc analo-  
 giam.  $AC : \sin. B = AB : \sin. ACB$ . h. e.  
 $f : \sin. (\alpha + \beta + \psi) = r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) +$

$+ f \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)$   
 $= a : \sin. \alpha$  et ad

hanc aequationem:  $c f \sin. \alpha = a \sin. (\alpha + \beta + \psi)$   
 $r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + a f \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)$

Si ex aequatione priore radix quadratica quaera-  
 tur;

tur;  $c f \sin. \alpha$  hujus dextrum membrum tanquam radix obtinetur, quoad omnia cum ipso conveniens, nisi quod per naturam radice quadratice terminum signo radicali affectum, duplici signo affici contingat, et affirmativo signo adhibito, prodeat dextrum membrum. Quod si vero ex aequatione eadem prout in scholio praecedenti inventa fuit cum signis negativis quaeratur  $c f \sin. \alpha$ , idem obtinetur, nisi quod terminus dextrimus prodeat negativus, id quod naturae cosinus non repugnat. Quod si ergo ex aequatione hac posteriore per extractionem radice quadratice quaeram  $a f \sin. \beta$ , obtinetur aequatio primo inventa. Cum igitur harum aequationum una sit radix alterius, pro realiter diversis habendae non sunt, sed formis quibus primo prodierunt tantum discrepant.

*Coroll. I.*

§. 103. Ex aequatione obtinetur facillime latus  $AD == c ==$

$$f c \sin. \alpha$$

---


$$\sin. (\alpha + \beta + \psi) \sqrt{a^2 - f^2 \sin. \alpha^2} + f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \phi)$$

Sed ex posteriore h. e. ex prioris in formam posteriorem transmutata habetur latus  $AB == a ==$   
 $= f c \sin. \alpha : (\sin. (\alpha + \beta + \psi) \sqrt{c^2 - f^2 \sin. \beta^2} +$   
 $f \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)).$

*Coroll. II.*

§. 104. Ex posteriore aequatione, five ex prioris in formam posterioris transmutata, obtinetur pro angulo  $ACB$  haec aequatio:  
*tang.*

$$\text{tang. } \alpha =$$

$$\frac{af \sin. \beta \cos. (\beta + \psi) + a \sin. (\beta + \psi) \mathcal{R} (c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{cf + af \sin. \beta \sin. (\beta + \psi) - a \cos. (\beta + \psi) \mathcal{R} (c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}$$

etiam haec paullo simplicior dividendo per  $\cos. (\beta + \psi)$

$$\text{tang. } \alpha =$$

$$\frac{af \sin. \beta + a \text{tang. } (\beta + \psi) \mathcal{R} (c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{fc \sec. (\beta + \psi) + af \sin. \beta \text{tang. } (\beta + \psi) - a \mathcal{R} (c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}$$

Sed ex aequatione priore, vel etiam posteriore in formam prioris transfusa, pro angulo  $A C D$  habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \beta =$$

$$\frac{fc \sin. \alpha \cos. (\alpha + \psi) + c \sin. (\alpha + \psi) \mathcal{R} (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}{fa + fc \sin. \alpha \sin. (\alpha + \psi) - c \cos. (\alpha + \psi) \mathcal{R} (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$$

vel etiam haec altera paullo simplicior:

$$\text{tang. } \beta =$$

$$\frac{fc \sin. \alpha + c \text{tang. } (\alpha + \psi) \mathcal{R} (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}{fa \sec. (\alpha + \psi) + fc \sin. \alpha \text{tang. } (\alpha + \psi) - c \mathcal{R} (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$$

### Coroll. III.

§. 105. Posito vel abbreviandum  $\sin. \beta = m$ ,  $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = \mathcal{R} (1 - x^2)$ ,  $fc \sin. \alpha \sin. (\alpha + \beta) + c \cos. (\alpha + \beta) \mathcal{R} (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) = A$  et  $fc \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta) + c \sin. (\alpha + \beta) \mathcal{R} (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) = B$ , factis substitutionibus obtinetur haec aequatio:  $amf - Ax = B \mathcal{R} (1 - x^2)$ , ex qua operatione absoluta habetur pro angulo  $A$ .

$$x = \frac{Aamf \pm B \mathcal{R} (A^2 + B^2 - a^2 m^2 f^2)}{A^2 + B^2} = \sin. \varphi.$$

Sed aequationem priorem quadrando, terminum  $a^2 f^2 \sin. \beta^2$  multiplicando per  $\sin. (\alpha + \beta + \varphi^2) + \cos. (\alpha + \beta + \varphi)^2 = 1$ , et radicem quadraticam

extra-

extrahendo, operatione absoluta pervenitur ad hanc aequationem pro angulo  $A$

$$\begin{aligned} \text{tang. } (\alpha + \beta + \psi) = & \\ \frac{c^2 f \sin. \alpha \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)} \pm a^2 f \sin. \beta \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}}{(a f \sin. \beta + c \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}) (a f \sin. \beta - c \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)})} \\ \text{et consequenter ipse angulus } A. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \psi = \text{ang. tang.} \\ \frac{(c^2 f \sin. \alpha \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)} \pm a^2 f \sin. \beta \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}) - \alpha - \beta}{(a f \sin. \beta + c \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}) (a f \sin. \beta - c \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)})} \end{aligned}$$

Coroll. IV.

§. 106. Ex utraque aequatione idem pro diagonali valor obtinetur nimirum, hic ex priore:

$$\begin{aligned} f = & \frac{a c \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{\sqrt{(a \sin. \beta - c \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi))^2 + c^2 \sin. \alpha^2 \sin. (\alpha + \beta + \psi)^2}} \\ \text{ex posteriore hic:} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f = & \frac{a c \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{\sqrt{(c \sin. \alpha - a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi))^2 + a^2 \sin. \beta^2 \sin. (\alpha + \beta + \psi)^2}} \\ \text{quarum expressionum una in alteram facile muta-} \\ \text{tur, ut ex utraque prodeat:} \end{aligned}$$

$$f = \frac{a c \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{\sqrt{(c^2 \sin. \alpha^2 - 2 a c \sin. \alpha \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi) + a^2 \sin. \beta^2)}}$$

Scholion III.

§. 107. Ita ergo evoluti sunt sex illi casus qui in aequatione tetragonometrica continentur, horum vero quinque non sunt Tetragonometriae proprii, sed utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, quos tamen ideo evolvi, quia ex aequatione sine labore eruuntur, facilius tamen et expeditius fere trigonometricae solvuntur.

solvuntur, et per Geometriam elementarem. Solus ille casus, quo diagonalis quaeritur, est Tetragonometriae proprius, neque enim trigonometrice solvitur, continet vero hic casus problema in Geometria practica novum, utile pulchrum et egregium.

*Coroll. V.*

§. 108. Si anguli diagonaliter oppositi ponantur simul sumti aequales duobus rectis, aequatio utraque mutatur in hanc:  $\alpha \sin. \beta = -c \sin. \alpha$ , ubi signi. negativi ratio habenda non est, cum nihil indicet nisi sinus angulorum  $ACB$  et  $ACD$  cadere in partes oppositas respectu diagonalis, uti revera in figura se res habet, unde prodit haec analogia:  $a : c = \sin. \alpha : \sin. \beta$ , quae suppeditat hoc Theorema:

Si in trapezio circulo inscriptibili ducatur diagonalis; erunt latera contigua inter se ut sinus angulorum ipsis oppositorum. Est enim in utroque triangulo  $AB : \sin. ACB = AC : \sin. B$ , et  $AD : \sin. ACD = AC : \sin. D$ ; sed ex hypothese sequitur, reliquos etiam angulos diagonaliter oppositos  $B$  et  $D$  esse simul sumtos duobus rectis aequales. Cum igitur sit unus alterius complementum ad semicirculum, uterque eundem habet sinum, et hinc sequitur esse  $AB : \sin. ACB = AD : \sin. ACD$ . Eodem modo sequitur esse  $AD : \sin. ABD = DC : \sin. BDC$ , unde porro sequitur demonstratio Theorematis §. 57. allati, esse nimirum  $AC : \sin. B = BD : \sin. E$ .

*Coroll.*



## Coroll. VI.

§. 109. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus datis  $AB$ ,  $AD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  mutato; aequatio pro diagonali in hanc abit:

$$f = \frac{ac \sin. (\alpha + \beta)}{r((a \sin. \beta \pm c \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta))^2 + c^2 \sin^2 \alpha \sin. (\alpha + \beta)^2)},$$

vel etiam in hanc alteram:

$$f = \frac{ac \sin. (\alpha + \beta)}{r(a^2 \sin^2 \beta \pm 2ac \sin. \alpha \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta) + c^2 \sin^2 \alpha)}$$

Si vero angulus  $C$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $BC$ ,  $CD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio iterum in triangulum  $BAD$  abeunte, obtinetur haec aequatio pro diagonali:

$$f = \frac{ac \sin. \psi}{r(c \sin. \alpha \pm a \sin. \beta \cos. \psi)^2 + a^2 \sin^2 \beta \sin. \psi^2)}$$

vel etiam haec altera:

$$f = \frac{a \sin. \psi}{r(c^2 \sin^2 \alpha \pm 2ac \sin. \alpha \sin. \beta \cos. \psi + a^2 \sin^2 \beta)}$$

vel etiam unum angulorum  $\alpha$  et  $\beta$  eliminando

$$\text{habetur } f = \frac{ac \sin. \psi}{\sin. \alpha r(c^2 \pm 2ac \cos. \psi + a^2)} \quad \text{vel}$$

$$\text{etiam } f = \frac{ac \sin. \psi}{\sin. \beta r(c^2 \pm 2ac \cos. \psi + a^2)}$$

## Scholion IV.

§. 110. Prior positio de triangulo  $BCD$ , tetragonometrice solvit hoc problema: Ex dato latere toto  $BD$  et partibus ejus  $EB$ ,  $ED$ , et angulis  $ECB$ ,  $ECD$  invenire rectam  $EC$ , et resolvere

solvere triangula  $ECB$ ,  $ECD$ . Posterior positio de triangulo  $BAD$  solvit hoc problema: Ex datis lateribus et angulo intercepto, nec non angulis  $AEB$ ,  $AED$ , invenire rectam  $AE$ , et resolvere triangula. Prius problema aliis methodis non, hoc posterius vulgari etiam methodo solvitur.

*Coroll. VII.*

Fig. VIII.

2.

§. III. Si angulus  $A$  ponatur tribus rectis aequalis, lateribus datis  $AB$ ,  $AD$  supra diagonalem  $BD$  cadentibus, prodibit pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{a c \cos. (\alpha + \beta)}{r((a \sin. \beta + c \sin. \alpha \sin. (\alpha + \beta))^2 + c^2 \sin. \alpha^2 \cos. (\alpha + \beta)^2)}$$

vel etiam haec:

$$f = \frac{a c \cos. (\alpha + \beta)}{r(c^2 \sin. \alpha + 2ac \sin. \alpha \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta) + a^2 \sin. \beta^2)}$$

Quod si vero angulus  $C$  ponatur aequalis tribus rectis, lateribus  $CB$ ,  $CD$ , infra diagonalem  $BD$  cadentibus; prodibit pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{a c \cos. \psi}{r((a \sin. \beta \pm c \sin. \alpha \sin. \psi)^2 + c^2 \sin. \alpha^2 \cos. \psi^2)}$$

vel etiam,

$$f = \frac{a c \cos. \psi}{r(a^2 \sin. \beta^2 \pm 2ac \sin. \alpha \sin. \beta \sin. \psi + c^2 \sin. \alpha^2)}$$

vel etiam alterutrum angulum  $\alpha$ ,  $\beta$  eliminando habetur

$$f = \frac{a c \cos. \psi}{r(a^2 \sin. \beta^2 \pm 2ac \sin. \beta \cos. \beta \sin. \psi + c^2 \cos. \beta^2)}$$

et

et dividendo per  $\cos. \beta^2$  aequatio in hanc mutatur:

$$f = \frac{a c \cos. \psi \sec. \beta^2}{r(a^2 \pm 2ac \sin. \psi \tan. \beta + \alpha^2 \tan. \beta^2)}$$

vel etiam eliminando  $\beta$  et per  $\cos. \alpha$  dividendo habetur,

$$f = \frac{a c \cos. \phi \sec. \alpha}{r(a^2 \pm 2ac \sin. \psi \tan. \alpha + c^2 \tan. \alpha^2)}.$$

*Scholion V.*

§. 112. In his duobus casibus prodit trape- Fig. VIII.  
zium, cujus una diagonalis cadit extra figuram, 3.  
quod ex parte inversum appello, sed totaliter in-  
versum trapezium voco, cujus utraque diagona-  
lis cadit extra figuram, his enim trapeziis ob  
figuram insolitam et paradoxam, peculiare no-  
men imponere operae praetium videtur, etiam  
si haecenus id a Geometris factum non fuerit;  
directum ergo trapezium est, cujus utraque dia-  
gonalis cadit intra figuram.

*Coroll. VIII.*

§. 113. Quod si unus angulorum  $ACB$ ,  
 $ACD$  respectu sui negativus ponatur, hoc est,  
si angulus  $ACD = \beta$ , qui in figura primo pro-  
posita cadit ad dextram diagonalis, cadat ad si-  
nistram ejusdem, vel e contra, angulus  $ACB$   
ad sinistram cadens, ad dextram fit positus, pro-  
dibit in utroque casu trapezium inversum, et pro  
casu priore habetur pro diagonali extra figuram  
cadente:

$$f = \frac{a c \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{r((\pm c \sin. \alpha \cos. (\alpha - \beta + \psi) - a \sin. \beta)^2 + c^2 \sin. \alpha^2 \sin. (\alpha - \beta + \psi^2))}$$

F vel

vel etiam :

$$f = \frac{a c \sin. (\alpha - \beta + \psi)}{r(c^2 \sin. \alpha^2 \pm 2ac \sin. \alpha \sin. \beta \cos. (\alpha - \beta + \psi) + a^2 \sin. \beta^2)}$$

Sed pro casu posteriore habentur hae plane similes :

$$f = \frac{a c \sin. (\beta - \alpha + \psi)}{r((\pm a \sin. \beta \cos. (\beta - \alpha + \psi) - c \sin. \alpha)^2 + a^2 \sin. \beta^2 \sin. \beta - \alpha + \psi^2))}$$

vel etiam:

$$f = \frac{a c \sin. (\beta - \alpha + \psi)}{r(c^2 \sin. \alpha^2 \pm 2ac \sin. \alpha \sin. \beta \cos. (\beta - \alpha + \psi) + a^2 \sin. \beta^2)}$$

*Coroll. IX.*

§. 114. Quod si in his positionibus praeterea ponantur anguli  $\alpha$  et  $\beta$  aequales inter se, latus  $CD$  cadet super latus  $BC$  et sic diagonali una extra figuram cadente, altera ueque intra neque extra figuram cadet, sed incidet in latus  $BC$ , ut partem ejus constituat  $CD$ , et sic nova prodiret species trapezii, nisi majore jure haberetur pro triangulo, uno latere producto, in hoc autem casu habetur pro diagonali extra figuram haec aequatio :

$f = ac \sin. \psi : \sin. \alpha r(c^2 \pm 2ac \cos. \psi + a^2)$  vel  
 $f = ac \sin. \psi : \sin. \beta r(c^2 \pm 2ac \cos. \psi + a^2)$ . Si vero latus  $AD$  longius sit, quam ut totum intra figuram cadere possit, vel etiam, quod eodem recidit, angulus  $ACD = \beta$  major angulo  $ACB = \alpha$ , prodit trapezium totaliter in-  
 versum.

*Coroll. X.*

§. 115. Si anguli diagonaliter oppositi  $A, C$ , ponantur simul sunti uni recto aequales, ita  
 ut

ut reliqui oppositi  $B$ ,  $D$ , fiant simul tribus rectis aequales, fiet diagonalis:

$$f = \frac{ac}{r(c^2 \sin. \alpha^2 + a^2 \sin. \beta^2)}. \text{ Si vero anguli}$$

$ACB$ ,  $ACD$  simul sumti sint uni recto aequales, sive angulus  $C$  rectus; prodibit haec aequatio:  $f = ac \cos. \psi \sec. \alpha^2 : r(c^2 \tan. \alpha \pm 2ac \tan. \alpha \sin. \psi + a^2)$  vel  $f = ac \cos. \psi \sec. \beta^2 : r(c^2 \pm 2ac \sin. \psi \tan. \beta + a^2 \tan. \beta^2)$ . Si denique angulus  $ACB$  vel  $ACD$  evanescere ponatur, trapezio in triangulum abeunte, prodit in uno casu  $f \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi)$ ; in altero:  $f \sin. \alpha = a \sin. (\alpha + \psi)$ , et consequenter prodeunt analogiae trigonometricae in utroque triangulo,  $f : c = \sin. (\beta + \psi) : \sin. \beta$ , vel  $c : \sin. \beta = f : \sin. (\beta + \psi)$ , et  $f : a = \sin. (\alpha + \psi) : \sin. \alpha$  vel  $a : \sin. \alpha = f : \sin. (\alpha + \psi)$ , quo ipso aequationes et operationes verificantur:

### Coroll. XI.

§. 116. Quod si in aequatione priore ponatur  $a = f$ ; in hanc mutatur:  $f \sin. \beta = \pm c \sin. (\alpha + \beta + \psi) \cos. \alpha + c \cos. (\alpha + \beta + \psi) \sin. \alpha$ . Haec aequatio signo affirmativo adhibito in hanc abit:  $f \sin. \beta = + c \sin. (2\alpha + \beta + \psi)$ ; verum adhibito negativo in hanc:  $f \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi)$ . Sed ponendo  $c = f$ , aequatio posterior mutatur in hanc:  $f \sin. \alpha = \pm a \sin. (\alpha + \beta + \psi) \cos. \beta + a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)$  quae signo affirmativo adhibito in hanc abit:  $f \sin. \alpha = a \sin. (\alpha + 2\beta + \psi)$ , sed negativo in hanc:  $f \sin. \alpha = a \sin. (\alpha + \psi)$ ; aequationes signis affirmativis adhibitis revera locum habent in trapezio directo, posteriores

locum non nisi in uno casu, quo angulus  $ACD = \alpha$  in altero angulo  $ACD = \beta$  evanescat, et consequenter trapezium in triangulum abeat. Per positionem priorem statim sequitur esse diagonalem sive latus  $AB = a = f$

$$= \frac{-c \sin. (2\alpha + \beta + \psi)}{\sin. \beta}, \text{ et latus } AD = c$$

$$= -f \sin. \beta : \sin. (2\alpha + \beta + \psi), \text{ et cum summa angulo-}$$

$$\text{rum sit, } 2\alpha + \beta + \psi = \text{ang. sin. } \frac{-f \sin. \beta}{c} - \frac{\beta}{2} - \frac{\psi}{2}$$

$$\text{et angulus } \psi = \text{ang. sin. } \frac{-f \sin. \beta}{c} - 2\alpha - \beta; \text{ denique}$$

$$\text{pro angulo } ACD \text{ habetur } \text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. (2\alpha + \psi)}{f + c \cos. (2\alpha + \psi)}$$

Ex aequatione posteriore in casu evanescentis anguli  $ACB$  nihil sequitur, nisi solita in triangulo  $ACD$  analogia trigonometrica  $f : \sin. (\beta + \psi) = c : \sin. \beta$ . At vero per positionem posteriorem statim sequitur esse latus

$$AD = AC = f = \frac{-a \sin. (\alpha + 2\beta + \psi)}{\sin. \alpha}$$

$$\text{et latus } AB = a = \frac{-f \sin. \alpha}{\sin. (\alpha + 2\beta + \psi)}, \text{ et propter sum-}$$

$$\text{mam angulorum } \alpha + 2\beta + \psi = \text{ang. sin. } \frac{-f \sin. \alpha}{a} \text{ sequi-}$$

$$\text{tur fore angulum } \beta = \frac{1}{2} \text{ang. sin. } \frac{-f \sin. \alpha}{a} - \frac{1}{2} \alpha - \frac{1}{2} \psi,$$

$$\text{et angulum } A = \psi = \text{ang. sin. } \frac{-f \sin. \alpha}{a} - \alpha - 2\beta$$

$$\text{denique pro angulo } ACB, \text{tang. } \alpha = \frac{-a \sin. (2\beta + \psi)}{f + a \cos. (2\beta + \psi)}$$

Sed

Sed ex aequatione posteriore, quae locum habet in casu evanescantis anguli  $ACD$ , nihil sequitur nisi solita analogia trigonometrica in triangulo  $ACB$ .  $a : \sin. \alpha = f : \sin. (\alpha + \psi)$ .

*Scholion VI.*

§. 117. Aequatio generalis hujus problematis pro trapezio directo non recipit varietates, nisi quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur. Quod si trapezium ita sit partialiter inversum ut totum triangulum  $ADC$ , cadat intra triangulum  $ABC$ ; habetur haec aequatio:  $a f \sin. \beta = f c \sin. \alpha \cos. (\psi + \alpha - \beta) + c \sin. (\psi + \alpha - \beta) \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$  Si trapezium sit totaliter inversum cadente latere  $AD$  intra latus  $AB$ , sed latere  $CD$  extra latus  $CB$ , eadem aequatio prodit. Sin autem latus  $AD$  cadat extra latus  $CB$ , latus vero  $CD$  intra latus  $CB$ , habetur haec aequatio:  $a f \sin. \beta = f c \sin. \alpha \cos. (\alpha - \beta - \psi) + c \sin. (\alpha - \beta - \psi) \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$ . Quod si trapezium ita sit partialiter inversum ut totum triangulum  $ABC$  cadat intra triangulum  $ADC$ , eadem habetur aequatio; plures variationes aequatio non recipit, praeter eas, quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur, quare haec est aequatio generalissima:  $a f \sin. \beta = c \sin. (\alpha \pm \psi \pm \beta) \sqrt{(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)} + f c \sin. \alpha \cos. (\alpha \pm \psi \pm \beta)$ . In his autem aequationibus posui triangulum  $ADC$ , cadere ad sinistram diagonalem, quod si vero ponatur triangulum  $ABC$  cadere ad dextram diagonalem, similes respectu  $\alpha$  et  $\psi$  variationes obtinebunt, quae igitur prodit, si in data hac aequatione generali  $\alpha$  et  $\beta$ , loca sua permutent.

## Problema IX.

Fig. IX. §. 118. In figura quadrilatera proposita  
 1.  $ABCD$  inter haec sex; latus  $BC=b$ ,  $CD=d$ ,  
 diagonalem  $AC=f$ , atque tres angulos  $A=\psi$ ,  
 $ACB=\alpha$ ,  $ACD=\beta$ , aequationem invenire.

## Solutio.

1) Ex angulo  $B$  demissa in diagonalem perpendicularis  $Bb$  erit  $=b \sin. \alpha$ , et segmentum  $Cb=b \cos. \alpha$ , et hinc segmentum residuum  $Ab=f-b \cos. \alpha$ , consequenter latus  $AB= \sqrt{f^2+b^2-2fb \cos. \alpha}$ .

2) Hinc in triangulo  $ABb$  formo hanc analogiam:  $1:AB=\sin. BAB:Bb$ , h. e.  
 $1:\sqrt{f^2+b^2-2ab \cos. \alpha}=\sin. BAB:b \sin. \alpha$ .

Fit igitur:  $\sin. BAB=\frac{b \sin. \alpha}{\sqrt{f^2+b^2-2ab \cos. \alpha}}$  et  
 $\cos. BAB \text{ five } \sin. ABb=\frac{f-b \cos. \alpha}{\sqrt{f^2+b^2-2ab \cos. \alpha}}$

3) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $A$ , formo sinum et cosinum anguli  $CAD$ , et obtineo  
 $\sin. CAD=\sin. (\psi-CAB)=\frac{f \sin. \psi-b \cos. \alpha \sin. \psi-b \sin. \alpha \cos. \psi}{\sqrt{f^2+b^2-2fb \cos. \alpha}}$   
 $=\frac{f \sin. \psi-b \sin. (\alpha+\psi)}{\sqrt{f^2+b^2-2fb \cos. \alpha}}$  Atque  $\cos. (\psi-CAB)=\frac{f \cos. \psi-b \cos. \alpha \cos. \psi+b \sin. \alpha \sin. \psi}{\sqrt{f^2+b^2-2fb \cos. \alpha}}$   
 $=\frac{f \cos. \psi-b \cos. (\alpha+\psi)}{\sqrt{f^2+b^2-2fb \cos. \alpha}}=\cos. CAD.$

4) Ex



4) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $ACD$ , formo sinum anguli  $D$ , et consequor

$$\sin. D = \frac{f \sin. \beta \cos. \psi - b \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta) + r(f^2 + b^2 - 2fb \cos. \alpha)}{r(f^2 + b^2 - 2fb \cos. \alpha) + f \cos. \beta \sin. \psi - b \cos. \beta \sin. (\alpha + \psi)}$$

$$= \frac{f \sin. (\beta + \psi) - b \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{r(f^2 + b^2 - 2fb \cos. \alpha)}. \text{Hinc denique}$$

5) in triangulo dextro pervenio ad hanc analogiam:  $AC : \sin. D = CD : \sin. CAD$ . h. e.

$$f : \frac{f \sin. (\beta + \psi) - b \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{r(f^2 + b^2 - 2fb \cos. \alpha)} =$$

$$d : \frac{f \sin. \psi - b \sin. (\alpha + \psi)}{r(f^2 + b^2 - 2fb \cos. \alpha)}, \text{vel etiam quia}$$

per leges rationum denominator consequentiam excedit, habetur haec simplicior analogia:

$$f : f \sin. (\beta + \psi) - b \sin. (\alpha + \beta + \psi) =$$

$$= d : f \sin. \psi - b \sin. (\alpha + \psi) \text{ adeoque}$$

$$f d \sin. (\beta + \psi) - b d \sin. (\alpha + \beta + \psi) =$$

$$= f^2 \sin. \psi - f b \sin. (\alpha + \psi).$$

### Scholion I.

§. 119. Quod si incipiendo in dextro triangulo formassem valores linearum  $Dd$ ,  $Cd$ , et hinc linearum  $AD$ ,  $Ad$ , et ex his sinum et cosinum anguli  $CAB$ , et denique sinum anguli  $B$ , pervenissem ad hanc aequationem priori similem et prorsus eandem terminis transpositis

$$f \sin. \psi - f d \sin. (\beta + \psi) = f b \sin. (\alpha + \psi) -$$

$$- b d \sin. (\alpha + \beta + \psi); \text{ potest vero ad plures alias aequationes perveniri, sed haec est omnium simplicissima ad quam pervenire datur.}$$

## Coroll. I.

§. 120. Ex inventa aequatione obtinetur  
latus  $CD = d = \frac{f^2 \sin. \psi - f b \sin. (\alpha + \psi)}{f \sin. (\beta + \psi) - b \sin. (\alpha + \beta + \psi)} =$   
 $\frac{(f \sin. \psi - b \sin. (\alpha + \psi))}{f \sin. (\beta + \psi) - b \sin. (\alpha + \beta + \psi)}$  et  
latus  $BC = b = \frac{f d \sin. (\beta + \psi) - f^2 \sin. \psi}{d \sin. (\alpha + \beta + \psi) - f \sin. (\alpha + \psi)} =$   
 $\frac{(d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi)}{d \sin. (\alpha + \beta + \psi) - f \sin. (\alpha + \psi)}$   
sed pro diagonali habetur haec aequatio :  
 $f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi) \pm r (b \sin. (\alpha + \psi) +$   
 $2 \sin. \psi$   
 $+ d \sin. (\alpha + \psi))^2 - 4 b d \sin. \psi \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{2 \sin. \psi}$

## Coroll. II.

§. 121. Pro angulo  $A$  habetur haec aequatio :  
 $\text{tang. } \psi = \frac{b d \sin. (\alpha + \beta) - f b \sin. \alpha - f d \sin. \beta}{f d \cos. \beta + f b \cos. \alpha - b d \cos. (\alpha + \beta) - f^2}$   
et consequenter

$$\psi = \text{ang. tang.} \left( \frac{b d \sin. (\alpha + \beta) - f b \sin. \alpha - f d \sin. \beta}{f d \cos. \beta + f b \cos. \alpha - b d \cos. (\alpha + \beta) - f^2} \right)$$

Explicata aequatione et posito brevitatis gratia  
 $\sin. (\beta + \psi) = x$ , et  $\cos. (\beta + \psi) = r(1 - x)$ ,  $\sin. \alpha = m$ ,  $\cos. \alpha = n$ ,  $f^2 \sin. \psi - f b \sin. (\alpha + \psi) = A$ ;  
erit factis substitutionibus aequatio talis :  
 $(f - b n) dx - A = b d m r(1 - A^2)$ , ex qua  
operatione absoluta obtinetur haecce aequatio :  
 $x = A$

$$x = A \frac{(f-bn) \pm bn \sqrt{(f^2+b^2-2fbn)d^2-A^2}}{d(f^2+b^2-2fbn)} = \sin.(\beta+\psi)$$

et hinc ipse angulus

$$\beta = \text{ang. sin.} \frac{(A(f-bn) \pm bn \sqrt{(f^2+b^2-2fbn)d^2-A^2}) - \psi}{d(f^2+b^2-2fbn)}$$

### Coroll. III.

§. 122. Similiter posito  $\sin.(\alpha+\psi) = x$ ,  $\cos.(\alpha+\psi) = \sqrt{1-x^2}$   $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $f^2 \sin. \psi - fd \sin.(\beta+\psi) = A$  pervenio ad hanc aequationem similem priori:

$$x = \frac{A(f-dn) \pm dn \sqrt{(f^2+d^2-2fdn)b^2-A^2}}{b(f^2+d^2-2fdn)} = \sin.(\alpha+\psi)$$

et hinc ipse angulus erit:

$$\alpha = \text{ang. sin.} \frac{(A(f-dn) \pm dn \sqrt{(f^2+d^2-2fdn)b^2-A^2}) - \psi}{b(f^2+d^2-2fdn)}$$

### Scholion II.

§. 123. Ita sex illi casus qui in aequatione implicantur sunt evoluti, horum quinque utrique utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, quos ideo evolvi, quia sine labore ex aequatione eruuntur, sed facilius et brevius trigonometricae, quam tetragonometricae expediuntur. Solus casus quo diagonalis quaeritur est Tetragonometriae proprius, neque enim trigonometricae resolvi potest, suppeditat vero hic casus problema in Geometria practica novum utile simul pulcrum et egregium.

## Coroll. IV.

§. 124. Si anguli diagonaliter oppositi ponantur simul sumti aequales duobus rectis, ut quadrilaterum sit circulo inscriptibile, prodibit pro diagonali haec aequatio ab omni irrationalitate libera:  $f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi)}{\sin. \psi}$ .

Sed praeter hunc casum datur etiam alter, quo aequatio ab omni irrationalitate liberatur, si nimirum sit  $(b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi))^2 = 4bd \sin. \psi \sin. (\alpha + \beta + \psi)$  ut aequatio fiat  $f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi)}{2 \sin. \psi}$ .

## Coroll. V.

§. 125. Quod si anguli diagonaliter oppositi simul sumti uni recto aequentur, eliminato angulo  $\psi$ , aequatio inventa mutatur in hanc pro diagonali:

$$f = \frac{b \cos \beta + d \cos. \alpha \pm r((b \cos. \beta + d \cos. \alpha)^2 - 4bd \cos. (\alpha + \beta))}{2 \cos. (\alpha + \beta)}.$$

Si anguli  $A$  et  $ABC$  sint simul sumti uni recto aequales, prodit eliminato  $\psi$  pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{b + d \cos. (\beta - \alpha) \pm r((b + d \cos. (\beta - \alpha))^2 - 4bd \cos. \alpha \cos. \beta)}{2 \cos. \alpha}.$$

Si vero anguli  $A$  et  $ACD$  sint simul uni recto aequales, prodit haec aequatio:  $f =$

$$f = \frac{b \cos. (\alpha - \beta) + d \pm \sqrt{(b \cos. (\alpha - \beta) + d)^2 - 4bd \cos. \alpha \cos. \beta}}{2 \cos. \beta}.$$

Si ergo sit  $\alpha = \beta$ , aequationes mutantur in has:  $f = \frac{b+d \pm \sqrt{(b+d)^2 - 4bd \cos. \alpha^2}}{2 \cos. \alpha}$

vel etiam:  $f = \frac{b+d \pm \sqrt{(b+d)^2 - 4bd \cos. \beta^2}}{2 \cos. \beta}$

quae in has immutari possunt:

$$f = \frac{b+d \pm \sqrt{b^2 + d^2 - 2bd \cos. 2\alpha}}{2 \cos. \alpha} = \frac{b+d \pm \sqrt{b^2 + d^2 - 2bd \cos. 2\beta}}{2 \cos. \beta}$$

## Coroll. VI.

§. 126. Si ponatur angulus  $A$  aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum abeunte, aequatio primo inventa in hanc mutatur:  $-fd \sin. \beta + bd \sin. (\alpha + \beta) = fb \sin. \alpha$ , ex qua elicitur,  $f = bd \sin. (\alpha + \beta) : (b \sin. \alpha + d \sin. \beta)$ , qui casus ex aequatione generali pro diagonali elici nequit ob  $\sin. \psi = \sin. \pi = 0$ , resolvitur autem aequatio in hanc analogiam:  $b \sin. \alpha + d \sin. \beta : b \sin. (\alpha + \beta) = d : f$ , quae hoc suppledit Theorema.

Si in Triangulo  $BCD$  latus  $DC$  producat, Fig. IX. 2, in productum ab angulo  $B$  demittatur normalis  $Bb$ , et in ductam ab angulo  $C$  intra triangulum quomodocunque rectam  $CA$  demittantur ab angulis  $B$  et  $D$  normales, erit summa perpendicularum

lorum  $Dd$ , et  $Bc$  ad perpendicularum  $Bb$  uti latus  $DC$  ad rectam  $AC$ . Si ergo anguli  $\alpha$  et  $\beta$  simul sumti sint uni recto aequales, sive angulus  $C$  rectus, et recta  $CA$  normalis in latus  $BD$ , prodit nota ex elementis Geometriae proprietas trianguli rectanguli: hypotenusam est ad crus unum, ut crus alterum ad perpendicularum.

## Coroll. VII.

Fig. IX. I. §. 127. Si angulus  $C$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $BC$ ,  $DC$  in diagonalem  $BD$  cidentibus, et trapezio in triangulum  $BAD$  abeunte, sit aequatio pro recta  $AC$ , quae diagonali in quadrilatero jam respondet, hujusmodi:

$$f = \frac{b \sin.(\alpha + \psi) + d \sin.(\beta + \psi) \pm r(b \sin.(\alpha + \psi) + d \sin.(\beta + \psi))}{2 \sin. \psi}$$

quae  $\beta$  eliminato mutatur in hanc:

$$f = \frac{b \sin.(\alpha + \psi) \pm d \sin.(\psi - \alpha) \pm r(b \sin.(\alpha + \psi) + d \sin.(\psi - \alpha))}{2 \sin. \psi}$$

sed  $\alpha$  eliminato habetur:

$$f = \frac{\pm b \sin.(\psi - \beta) + d \sin.(\beta + \psi) \pm r((d \sin.(\beta + \psi) + b \sin.(\psi - \beta)))}{2 \sin. \psi}$$

quae aequationes novam quandam triangulorum proprietatem exprimunt et problema circa triangula prorsus novum resolvunt, quod ita habet:

Si

Si ab angulo trianguli dato, ducatur ad latus oppositum recta, denturque segmenta lateris hujus cum angulis adjacentibus; invenire rectam in latus oppositum ductam  $AE$ , et resolvere triangulum totale  $ABD$  et partialia  $ABE$ ,  $AED$ .

## Coroll. VIII.

§. 128. Si angulus  $A$  ponatur aequalis tribus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  supra diagonalem  $BD$  cadentibus, et prodeunte sic trapezio five ex parte five totaliter inverfo, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:  $f = \frac{b \cos. \alpha + d \cos. \beta \pm}{2}$

$$\frac{r(b \cos. \alpha + d \cos. \beta)^2 - 4 b d \cos. (\alpha + \beta)}{2} \quad \text{Si}$$

vero angulus  $C$  ponatur aequalis tribus rectis, lateribus  $CB$ ,  $CD$  infra diagonalem  $BD$  cadentibus, et trapezio ex parte vel totaliter inverfo iterum prodeunte, habetur pro diagonali haec

$$\text{aequatio: } f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi)}{2 \sin. \psi} \\ \pm \frac{r((b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi) + 2 b d \sin. 2 \psi)}{2 \sin. \psi}$$

sed  $\beta$  eliminato abit in hanc sequentem:

$$f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) - d \cos. (\psi - \alpha) \pm r(b \sin. (\alpha + \psi) - d \cos. (\psi - \alpha))^2 + 2 b d \sin. 2 \psi}{2 \sin. \psi} \quad \text{Sed } \alpha \text{ eliminato}$$

$$\text{abit in hanc: } f = \frac{d \sin. (\beta + \psi) - b \cos. (\psi - \beta) \pm}{2 \sin. \psi} \\ \frac{r((d \sin. (\beta + \psi) - b \cos. (\psi - \beta))^2 + 2 b d \sin. 2 \psi)}{2 \sin. \psi} \quad \text{Quod}$$

Quod si contingat angulum  $ACB$  vel  $ACD$  fieri aequalem angulo combinationis  $A$ , habetur in casu priori haec aequatio:

$$f = \frac{b \sin. 2\alpha - d \pm \sqrt{(b^2 \sin. 2\alpha^2 + d^2)}}{2 \sin. \alpha}, \text{ et in}$$

$$\text{posteriore } f = \frac{d \sin. 2\beta - b \pm \sqrt{(d^2 \sin. 2\beta^2 + b^2)}}{2 \sin. \beta}.$$

Coroll. IX.

§. 129. Si angulus  $ACB = \alpha$  ponatur negativus, ita ut ad dextram diagonalis cadat, vel etiam angulus  $ACD = \beta$  negativus, ut ad sinistram diagonalis cadat, uno triangulo intra alterum cadente; erit in casu priore aequatio pro trapezio inverso ad diagonalem hujusmodi:

$$f = \frac{\sin. (\psi - \alpha) + d \sin. (\beta + \psi) \pm \sqrt{(b \sin. (\psi - \alpha) +$$

$$d \sin. (\beta + \psi))^2 - 4bd \sin. \psi \sin. (\beta + \psi - \alpha)}}{2 \sin. \psi}$$

sed in casu posteriore habetur:

$$f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\psi - \beta) \pm \sqrt{(b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\psi - \beta))^2 - 4bd \sin. \psi \sin. (\alpha + \psi - \beta)}}{2 \sin. \psi}.$$

Quod si ergo angulus  $ACB$  sit major angulo  $ACD$ , vel etiam hic illo major, erit in utroque casu trapezium totaliter inversum, nam in priore casu latus  $CB$  cadet extra latus  $CD$ , in posteriore casu latus  $CD$  extra latus  $CB$ , et consequenter utraque diagonalis cadet extra figuram. Sin autem anguli illi sunt aequales erit haec aequatio:

$$f =$$



$$f = \frac{b \sin. (\psi - \alpha) + d \sin. (\beta + \psi) \pm d \sin. (\beta + \psi) \pm}{2 \sin. \psi} \\ r \left( (b \sin. (\psi - \alpha) + d \sin. (\beta + \psi))^2 - 2bd (1 - \cos. 2\psi) \right) \\ 2 \sin. \psi$$

vel etiam :

$$f = \frac{b \sin. (\beta + \psi) + d \sin. (\psi - \beta) \pm r \left( (b \sin. (\beta + \psi) \right. \\ \left. + d \sin. (\psi - \beta))^2 - 2bd (1 - \cos. 2\psi) \right)}{2 \sin. \psi}$$

*Scholion III.*

§. 130. Rursus methodo tetragonometrica Fig. IX. 2. solvitur hac ratione problema novum ad triangula spectans, quod vix ulla alia methodo resolvitur; nam in triangulo  $ABD$  non dantur nisi duo scilicet angulus  $A = \psi$ , et latus ipsi oppositum  $BD$ , quod est differentia laterum  $BC$ ,  $CD$ ; nec in triangulo  $ADC$  datur nisi latus  $DC$  et angulus adjacens  $ACD = \alpha = \beta$ , tamen utrumque triangulum hac methodo solvitur, cum  $AC$ , quae diagonalem repraesentat, inveniatur.

*Coroll. X.*

§. 131. Si anguli diagonaliter oppositi ponantur simul tribus rectis aequales, ut caeteri diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$  sint uni recto aequales, cadente vel  $A$  supra vel etiam  $C$  infra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:

$$f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. (\beta + \psi) \pm r (b \sin. (\alpha + \psi) \\ + d \sin. (\beta + \psi))^2 + 4bd \sin. \psi}{2 \sin. \psi} \text{ vel etiam haec}$$

$$f =$$

$$f = \frac{b \cos. \beta + d \cos. \alpha \pm \sqrt{(b \cos. \beta + d \cos. \alpha)^2 - 4 b d \cos. (\alpha + \beta)}}{2 \cos. (\alpha + \beta)}.$$

Per hanc positionem fit

$$\text{latus } CD = d = f \frac{(b \cos. \beta - f \cos. (\alpha + \beta))}{b - f \cos. \alpha}, \text{ et}$$

$$\text{latus } BC = b = \frac{(f \cos. (\alpha + \beta) - d \cos. \alpha) f}{f \cos. \beta - d}.$$

Quod si angulus  $A$  ponatur rectus, habetur pro diagonali:

$$f = \frac{b \cos. \alpha + d \cos. \beta \pm \sqrt{(b \cos. \alpha + d \cos. \beta)^2 - 4 b d \cos. (\alpha + \beta)}}{2}.$$

Per hanc positionem fit

$$\text{latus } CD = d = \frac{f(f - b \cos. \alpha)}{f \cos. \beta - b \cos. (\alpha + \beta)} \text{ et}$$

$$\text{latus } BC = \frac{f(d \cos. \beta - f)}{d \cos. (\alpha + \beta) - f \cos. \alpha} = b. \text{ In aequa-}$$

tione pro angulo  $ACD$ , erit,  $x = \cos. \beta$ , et  $A = f^2 - f b \cos. \alpha$ , quoad caetera aequationis quadraticae forma externa manet invariata. Similiter in aequatione pro angulo  $ACB$ , erit  $x = \cos. \alpha$ , et  $A = f^2 + f d \cos. \beta$ , forma vero externa manet invariata. Si angulus  $C$  ponatur aequalis recto, aequatio pro diagonali in hanc abit,  $\alpha$  eliminato:

$$\frac{b \cos. (\psi - \beta) + d \sin. (\beta + \psi) \pm \sqrt{(b \cos. (\psi - \beta) + d \sin. (\beta + \psi))^2 - 4 b d \sin. 2 \psi}}{2 \sin. \psi} \text{ vel etiam,}$$

angulo  $\beta$  eliminato, in hanc alteram:

$$f =$$

$$f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \cos. (\psi - \alpha) \pm r ((b \sin. (\alpha + \psi) + d \cos. (\psi - \alpha))^2 - 2 b d \sin. 2 \psi)}{2 \sin. \psi}. \text{ In hoc casu fit}$$

$$\text{latus } CD = d = f \frac{(f \sin. \psi - b \sin. (\alpha + \psi))}{f \sin. (\beta + \psi) - b \cos. \psi}$$

$$\text{vel etiam: } d = f \frac{(f \sin. \psi - b \cos. (\psi - \beta))}{f \sin. (\beta + \psi) - b \cos. \psi} = f \frac{(f \sin. \psi - b \sin. (\alpha + \psi))}{f \cos. (\psi - \alpha) - b \cos. \psi}. \text{ In hoc casu fit}$$

$$\text{tang. } \psi = \frac{b (d - f \sin. \alpha) - f d \cos. \alpha}{f (d \sin. \alpha + b \cos. \alpha - f)}, \beta \text{ eliminato,}$$

sed  $\alpha$  eliminato habetur:

$$\text{tang. } \psi = \frac{b (d - f \cos. \beta) - f d \sin. \beta}{f (d \cos. \beta + b \sin. \beta - f)}.$$

Si anguli  $A$  et  $ACB$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis, habetur pro diagonali haec expressio:

$$f = \frac{d \sin. (\beta + \psi) \pm r (d^2 \sin. (\beta + \psi)^2 + 4 b d \sin. \beta \sin. \psi)}{2 \sin. \psi}, \alpha \text{ eliminato, } \psi \text{ autem elimi-}$$

$$\text{nato, habetur haec: } f = \frac{\pm d \sin. (\beta - \alpha) \pm r (d^2 \sin. (\beta - \alpha)^2 + 4 b d \sin. \beta \sin. \alpha)}{2 \sin. \alpha}.$$

$$\text{Si autem anguli } A \text{ et } ACD \text{ ponantur simul sumti aequales duobus rectis, habetur pro diagonali haec aequatio:}$$

$$G \quad f =$$

$$f = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) \pm r (b^2 \sin. (\alpha + \psi) + 4bd \sin. \alpha \sin. \psi)}{2 \sin. \psi}, \beta \text{ eliminato, verum } \psi \text{ eli-}$$

$$\text{minato, habetur haec:}$$

$$f = \frac{\mp b \sin. (\alpha - \beta) \pm r (b^2 \sin. (\alpha - \beta)^2 + 4bd \sin. \alpha \sin. \beta)}{2 \sin. \beta}.$$

$$\text{Quare si in utraque aequatione,}$$

$$\psi \text{ eliminato, ponatur } \alpha = \beta \text{ fit } f = rbd, \text{ unde}$$

$$\text{obtinetur hoc}$$

*Theorema.*

Si in trapezio anguli  $ACB$  et  $ACD$  sint aequales inter se, et summa unius et anguli combinationis duobus rectis aequales, erit diagonalis  $AC$  media proportionalis inter latera, quibus anguli isti continentur. Per positionem priorem fit latus  $d = f \sin. \psi : (c \sin. \beta + f \sin. (\beta + \psi))$ , et latus  $b = -f (d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi) : d \sin. \beta$ ; verum  $\psi$  eliminato fit  $d = f^2 \sin. \alpha : (b \sin. \beta + f \sin. (\beta - \alpha))$ , atque  $b = f (f \sin. \alpha + d \sin. (\beta - \alpha)) : d \sin. \beta$ . Per positionem posteriorem fit latus

$$d = f \frac{(\sin. \psi - b \sin. (\alpha + \psi))}{b \sin. \alpha} \text{ et}$$

$$b = f^2 \sin. \psi : (d \sin. \alpha + f \sin. (\alpha + \psi)), \text{ sed}$$

$$\text{eliminato } \psi \text{ fit } d = f \frac{(f \sin. \beta + b \sin. (\alpha - \beta))}{b \sin. \alpha}$$

$$\text{et } b = f^2 \sin. \beta : (d \sin. \alpha + f \sin. (\alpha - \beta))$$

*Schol.*

## Scholion IV.

§. 132. Aequatio hujus problematis pro trapezio directo valet in hypothefi figurae constructae, quando perpendiculum cadit intra figuram, sive quando angulus  $ACB$  est acutus, sed existente eodem obtuso et simul angulo  $A$  majore quam  $ACB$ , valet haec aequatio:  $fd \sin. (\beta + \psi) + bd \sin. (\beta + \psi - \alpha) = f^2 \sin. \psi + fb \sin. (\psi - \alpha)$ : Sin autem angulus  $ACB$  excedat angulum  $A$ , valet haec aequatio:  $fd \sin. (\beta + \psi) - bd \sin. (\alpha - \beta - \psi) = f^2 \sin. \psi - fb \sin. (\alpha - \psi)$ . Generalis igitur aequatio pro trapezio directo talis est:  $fd \sin. (\beta + \psi) \mp bd \sin. (\pm \alpha \pm \beta \pm \psi) = f^2 \sin. \psi \mp fb \sin. (\psi \pm \alpha)$   
 $\alpha - \psi$

Si trapezium sit partialiter inversum ita ut totum triangulum  $ACD$  cadat intra triangulum  $ABC$  cadente perpendiculo  $Bb$  intra figuram, et existente angulo  $ACD$  majore quam angulo  $BAD$ ; habetur haec aequatio:  $fd \sin. (\beta - \psi) - bd \sin. (\beta - \alpha - \psi) = fb \sin. (\alpha + \psi) - f^2 \sin. \psi$ . Sed existente angulo  $ACD$  minore, quam est angulus  $BAD$ , caeteris manentibus iisdem, habetur haec aequatio:  $-fd \sin. (\psi - \beta) + bd \sin. (\psi + \alpha - \beta) = fb \sin. (\alpha + \psi) - f \sin. \psi$ . Quod si perpendiculum cadat extra figuram, sitque angulus  $ACD$  major angulo  $BAD$ , et simul angulus  $ACB$  eodem major, habetur haec aequatio:  $fd \sin. (\beta - \psi) + bd \sin. (\alpha + \beta - \psi) = f \sin. (\alpha - \psi) - f \sin. \psi$ . Sin autem angulus  $ACB$  minor sit angulo  $BAD$ ; terminus prior dextri membri etiam negativus erit; verum existente angulo  $BAD$  majore, quam est angulus  $ACD$ , et minore quam angulus  $ACB$ , habetur haec

aequatio:  $--fd \sin. (\psi - \beta) + bd \sin. (\alpha + \beta - \psi)$   
 $= f \sin. (\alpha - \psi) - f^2 \sin. \psi$ . Sin autem eodem  
 minor sit, haec obtinetur aequatio:  $fd \sin. (\psi - \beta)$   
 $- bd \sin. (\alpha + \beta - \psi) = fb \sin. (\psi - \alpha) + f^2 \sin. \psi$ .  
 Si trapezium sit totaliter inversum, cadente per-  
 pendiculo intra figuram, latere  $AD$  extra latus  
 $AB$ , et latere  $BC$  extra latus  $CD$ , et existente  
 angulo  $ACB$  majore, quam angulo  $BAD$ , sed  
 minore, quam summa angulorum  $ACD$  et  
 $BAD$ , habetur haec aequatio:  $fd \sin. (\beta + \psi)$   
 $- bd \sin. (\beta + \psi - \alpha) = fb \sin. (\alpha - \psi) + f^2 \sin. \psi$ .  
 Sin autem angulus  $BAD$  excedat angulum  $BAC$   
 erit:  $fd \sin. (\beta + \psi) - bd \sin. (\beta + \psi - \alpha) = -fb \sin.$   
 $(\psi - \alpha) + f^2 \sin. \psi$ . Denique si angulus  $ACB$   
 excedat summam angulorum  $ACD$  et  $BAD$   
 habetur haec aequatio:  $fd \sin. (\beta + \psi) + bd \sin.$   
 $(\alpha - \beta - \psi) = fb \sin. (\alpha - \psi) + f^2 \sin. \psi$ . Quod  
 si perpendicularum cadat extra figuram, prodit  
 haec aequatio:  $fd \sin. (\beta + \psi) + bd \sin. (\alpha + \beta + \psi)$   
 $= fb \sin. (\alpha + \psi) + f^2 \sin. \psi$ . Si trapezium ita sit  
 partialiter inversum, ut totum triangulum  $ABC$   
 cadat intra triangulum  $ADC$ , eadem cum tri-  
 bus ultimis aequationes prodibunt, neque plu-  
 res jam allatis variationes locum habebunt. Igi-  
 tur aequatio omnium generalissima repraesenta-  
 tur hoc modo:  $\pm fd \sin. (\beta \pm \psi) \mp bd \sin.$   
 $(\psi \mp \beta)$   
 $(\pm \beta \pm \alpha \pm \psi) = \pm (b \sin. (\alpha \pm \psi) \mp f^2 \sin. \psi.$   
 $(\psi - \alpha)$

*Problema X.*

Fig. X. 1. §. 133. In figura quadrilatera proposita  
 $ABCD$  inter haec sex: latus  $AB = a$ ,  $CD = d$ ,  
 diago-

diagonalem  $AC = f$ , et tres angulos  $A = \psi$ ,  
 $ACB = \alpha$ , et denique  $ACD = \beta$ ; aequa-  
 tionem invenire,

*Solutio.*

1) In triangulo sinistro formo hanc ana-  
 logiam:  $AB(a) : \sin. ACB (\sin. \alpha) = AC(f) :$

$$\sin. B = \frac{f \sin. \alpha}{a}, \text{ consequenter}$$

$$\cos. B = \frac{r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}{a}$$

2) Ex his et ex sinu cosinque anguli  $ACB$ ,  
 formo sinum et cosinum anguli tertii in eodem  
 triangulo, atque prodibit

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \alpha r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos. \alpha}{a}$$

nec non

$$\cos. CAB = \frac{-\cos. \alpha r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha^2}{a}$$

3) Ex his et ex sinu cosinque anguli  $A$   
 formo sinum et cosinum anguli  $CAD$  in trian-  
 gulo dextro, et ob  $CAD = A - CAB$ , habetur:

$$\sin. (\psi - CAB) = \frac{-\sin. \psi \cos. \alpha r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha^2 \sin. \psi}{a}$$

$$\frac{\sin. \alpha \cos. \psi r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. \alpha \cos. \psi}{a}$$

$$= \frac{-\sin. (\alpha + \psi) r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \psi)}{a} = \sin. CAD$$

$$\text{et } \cos. (\psi - CAB) = \frac{-\cos. \alpha \cos. \psi r(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos. \psi}{a}$$

$$+ \frac{\sin. \alpha \sin. \psi \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos. \alpha \sin. \psi}{a}$$

$$= \frac{-\cos. (\alpha + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \sin. (\alpha + \psi)}{a} = \cos. CAD.$$

4) Ex his et ex sinu cosineque anguli  $ACD$ ,  
formo finum anguli  $D$  et obtineo:

$$\sin. D = \frac{-\sin. \beta \cos. (\alpha + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \beta \sin. \alpha \sin. (\alpha + \psi)}{a}$$

$$- \frac{\cos. \beta \sin. (\alpha + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. \beta \cos. (\alpha + \psi)}{a}$$

$$= \frac{-\sin. (\alpha + \beta + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{a}$$

5) His factis in triangulo dextro pervenio ad  
hanc analogiam  $AC: \sin. D = CD: \sin. CAD$ .

$$f: \frac{-\sin. (\alpha + \beta + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{a}$$

$$= d: \frac{-\sin. (\alpha + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \psi)}{a}$$

consequenter habetur:

$$(f \sin. (\alpha + \psi) - d \sin. (\alpha + \beta + \psi)) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$$

$$= f \sin. \alpha (d \cos. (\alpha + \beta + \psi) - f \cos. (\alpha + \psi)) \text{ Q. E. I.}$$

### Scholion I.

§. 134. Cum summa angulorum  $B$  et  $D$  sit  
 $= 2\pi - \alpha - \beta - \psi$ , erit  $\sin. (B + D) = -\sin. (\alpha + \beta + \psi)$   
et  $\cos. (B + D) = \cos. (\alpha + \beta + \psi)$ , et cum sit

$$\sin. B = \frac{f \sin. \alpha}{a} \text{ et } \cos. B = \frac{\mathcal{R}(a^2 - f \sin. \alpha^2)}{a}; \text{ erit}$$

$$\sin. (B + D - B) = \sin. D =$$

$$= \frac{-f \sin. \alpha \cos. (\alpha + \beta + \psi) - \sin. (\alpha + \beta + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}{a}$$

con-



consequenter ad eandem ac prius, paullo brevius, aequationem pervenio:

$$(f \sin.(\alpha + \psi) - d \sin.(\alpha + \beta + \psi)) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) \\ = f \sin. \alpha (d \cos.(\alpha + \beta + \psi) - f \cos.(\alpha + \psi))$$

Coroll. I.

§. 135. Ex hac aequatione invenitur esse  
 latus  $AB = a = \frac{f \sin. \alpha \mathcal{R}(f^2 + d^2 - 2 f d \cos. \beta)}{f \sin.(\alpha + \psi) - d \sin.(\alpha + \beta + \psi)}$  atque  
 latus  $D C = d =$   

$$= \frac{f(\sin.(\alpha + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos.(\alpha + \psi))}{\sin.(\alpha + \beta + \psi) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) + f \sin. \alpha \cos.(\alpha + \beta + \psi)}$$

Coroll. II.

§. 136. Pro tangente anguli  $A$  obtinendo:  $\sin.(\alpha + \psi)$  et  $\cos.(\alpha + \psi)$  separatis, et aequatione reducta obtinetur:

$$\text{tang.}(\alpha + \psi) = \frac{(d \cos. \beta - f \sin. \alpha) f + d \sin. \beta \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}{f d \sin. \beta + (f - d \cos. \beta) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$$

et hinc ad angulum ipsum descenditur:  
 $\psi = \text{ang. tang.}$   

$$\frac{(d \cos. \beta - f \sin. \alpha) f + d \sin. \beta \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) - a}{f d \sin. \beta + (f - d \cos. \beta) \mathcal{R}(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$$

Coroll. III.

§. 137. Posito ad abbreviandum  $\sin.(\alpha + \psi) = p$ ,  $\cos.(\alpha + \psi) = n$ ,  $\sin.(\alpha + \beta + \psi) = m$ ,  $\cos.(\alpha + \beta + \psi) = u$ ,  $\sin. \alpha = h$ , et factis substitutionibus, erit aequatio:  $(fp - dm) \mathcal{R}(a^2 - f^2 h^2) = fh (dn - fg)$ , quae sumtis quadratis, et operatione ad finem per-

ducta, abit in hanc aequationem quarti gradus:  

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 \left( \frac{d^2 - a^2 p^2}{h^2} \right) + 2 \frac{a^2 f d m p}{h^2} - \frac{a^2 d^2 m}{h^2} = 0$$

*Scholion II.*

§. 138. Inter sex illos casus, qui in aequatione continentur, unus tantum est Tetragonometriae proprius, qui per Trigonometriam non solvitur, et in Geometria practica novum pulchrum et utile sistit problema. caeteri quinque casus utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt; sed ita ut per Trigonometriam brevius et facilius solvantur, quorum casuum tres evolvi, quia ex aequatione satis expedite sequuntur. Caeteros duos angulorum partialium  $ACB$  et  $ACD$  omisi, tum quod sint inutiles, tum etiam quod operosius evolvantur, et aequationibus non satis simplicibus et concinnis exprimantur.

*Coroll. IV.*

§. 139. Si anguli diagonaliter oppositi  $A$ ,  $C$  sint simul sumti aequales duobus rectis, ut quadrilaterum sit circulo inscriptibile, aequatio mutatur in hanc quadraticam:

$$f^2 - 2fd \cos. \beta + d^2 - \frac{\sin. \beta^2}{\sin. \alpha} = 0, \text{ ex qua obtine-}$$

tur:  $f = d \cos. \beta \pm \frac{\sin. \beta}{\sin. \alpha} \sqrt{a^2 - d^2 \sin. \alpha^2}$ . Quod

si angulus  $ACB = \alpha$  ponatur nihilo aequalis, abeunte quadrilatero in triangulum  $ACD$ , aequatio pro diagonali in hanc abit:

$$f^2$$

$f^2 a^2 \sin. \psi^2 - 2 f a^2 d \sin. \psi \sin. (\beta + \psi) + a^2 d^2 \sin. (\beta + \psi)^2 = 0$ , quae per  $a^2$  divisa est quadratum, cujus extracta radix est  $f \sin. \psi - d \sin. (\beta + \psi) = 0$  adeoque,  $f \sin. \psi = d \sin. (\beta + \psi)$  et  $\sin. \psi : \sin. (\beta + \psi) = d : f$ , analogia trigonometrica, quo ergo aequatio et operatio verificatur.

Coroll. V.

§. 140. Quod si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, incidente vertice  $A$  in diagonalem  $BD$ , et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:

$$\frac{f^4 \pm f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - a^2) + 2 f a^2 d \sin. (\alpha + \beta)}{\sin. \alpha} - \frac{a^2 d^2 \sin. (\alpha + \beta)}{\sin. \alpha^2} = 0.$$

Scholion III.

§. 141. Haec aequatio novum solvit ad triangula spectans problema hujusmodi:

Si in triangulo  $BCD$  detur latus  $CD$ , angulus  $C$ , et a vertice  $C$  in latus tertium ducta quomodocunque recta  $CE$ , detur etiam segmentum  $BE$ , invenire rectam  $EC$ , et resolvere triangula partialia et totale. In triangulorum partialium neutro dantur nisi duo, nec in totali dantur nisi latus unum & angulus unus, & pars lateris alterius  $BE$ , quod igitur problema vix ulla alia methodo, quam tetragonometrica, resolvitur:

Coroll. VI.

§. 142. Quod si angulus totalis  $C$ , five partialis simul sumti  $\alpha$  et  $\beta$  ponantur aequales duobus

bus rectis, lateribus  $CB$ ,  $CD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum abeunte, prodit haec aequatio:

$$f^4 + 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - a^2 \sin. (\alpha + \psi)^2) - \frac{2fa^2 d \sin. \psi \sin. (\alpha + \psi)}{\sin. \alpha^2} - \frac{a^2 d^2 \sin. \psi^2}{\sin. \alpha^2} = 0.$$

*Scholion IV.*

§. 143. Haec aequatio quarti gradus solvit alterum novum ad triangula spectans problema tale: Si in triangulo  $ABD$  datur latus  $AB$  et angulus  $A$ , et a vertice  $A$  ducta recta  $AE$ , dentur anguli partiales apud  $E$ , et segmentum  $CD$  lateris  $BD$ ; invenire rectam  $AE$  et resolvere triangula; quod problema methodis vulgaribus non solvitur.

*Coroll. VII.*

§. 144. Si angulus  $A$  ponatur aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et prodeunte sic trapezio ex parte vel totaliter inverso, aequatio pro diagonali  $AC$  talis prodit:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - a^2 \cot. \alpha^2) + 2fa^2 d \cot. \alpha \cos. (\alpha + \beta) - \frac{a^2 d^2 \cos. (\alpha + \beta)^2}{\sin. \alpha^2} = 0. \text{ Sed po-}$$

sito angulo totali  $C$ , aequali tribus rectis, cadente  $C$  infra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BAD$ , trapezio inverso denuo prodeunte, pro diagonali  $AC$  habetur haec aequatio:

$f^4$

$$f^4 + 2f^3 d \sin. \alpha + f^2 \frac{(d^2 - a^2 \sin. (\alpha + \psi)^2) - \sin. \alpha^2}{\sin. \alpha^2} - 2f^2 a d \cos. \psi \frac{\sin. (\alpha + \psi)}{\sin. \alpha^2} - \frac{a^2 d^2 \cos. \psi^2}{\sin. \alpha^2} = 0.$$

Dum igitur anguli  $A$  et  $C$  crescunt sigillatim supra duos rectos per totum tertium quadrantem ad tres rectos, trapezia sunt ex parte inversa; et si angulus adhuc ulterius augeatur, trapezium inversum continuat, donec latera inferiora cum superioribus tantum non coincident.

Coroll. VIII.

§. 145. Si angulus  $ACB = \alpha$  negativus ponatur, ut triangulum  $ABC$  cadat etiam ad dextram diagonalis  $AC$ , habetur æquatio pro diagonali  $AC$  extra trapezium cadente hujusmodi:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 \frac{(d^2 - a^2 \sin. (\psi - \alpha)^2) + 2f a^2 d \sin. (\beta - \alpha + \psi) \sin. (\psi - \alpha) - a^2 d^2 \sin. (\beta - \alpha + \psi)^2}{\sin. \alpha^2} = 0;$$

atque hic est casus tertius, quo prodit trapezium inversum. Quod si denique ponatur angulus  $ACD = \beta$  negativus, cadente triangulo  $ADC$  etiam ad sinistram diagonalis, quarta vice prodit trapezium inversum, pro cujus diagonali  $AC$  erit æquatio:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 \frac{(d^2 - a^2 \sin. (\alpha + \psi)^2) + 2f a^2 d \sin. (\alpha - \beta + \psi) \sin. (\alpha + \psi) - a^2 d^2 \sin. (\alpha - \beta + \psi)^2}{\sin. \alpha^2}$$

Coroll.

## Coroll. IX.

§. 146. Si anguli  $ACB$  et  $ACD$  sint inaequales et ambo latera trianguli unius intra triangulum alterum cadunt, trapezium erit ex parte inversum, sed si unum intra unum, alterum extra alterum cadat, trapezium erit totaliter inversum. Quod si vero anguli isti sint aequales, prodit pro diagonali haec aequatio:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \alpha + f^2 (d^2 - a^2 \frac{\sin. (\psi - \alpha)^2}{\sin. \alpha^2}) \\ + 2f d a^2 \frac{\sin. \psi \sin. (\psi - \alpha)}{\sin. \alpha^2} - a^2 d^2 \frac{\sin. \psi^2}{\sin. \alpha^2} = 0.$$

## Scholion V.

Fig. X. 2. §. 147. Siquidem latera  $CB$ ,  $CD$  sint inaequalia, haec aequatio quarti gradus novum ad triangula spectans solvit problema, hujusmodi. Si in triangulo totali  $ADC$  datur latus  $DC$  et angulus adjacens  $C$  et in triangulo partiali  $DAB$ , latus  $AB$  et angulus  $DAB$ , et in altero partiali  $ABC$ , latus  $AB$  et angulus oppositus  $C$ , invenire rectam  $AC$ , et resolvere triangulum.

## Coroll. X.

§. 148. Quod si angulus  $ACB$  ponatur aequalis angulo  $A$ , aequatio octavi Corollarii in hanc mutatur:  $f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 d^2 - a^2 d^2 \frac{\sin. \beta^2}{\sin. \alpha^2} = 0.$

Sin autem angulus  $ACD$  angulo  $A$  ponatur aequalis, aequatio posterior in hanc abibit:

$$f^4 -$$

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - \frac{a^2 \sin. (\alpha + \beta)^2}{\sin. \alpha^2}) \\ + 2fa^2 d \frac{\sin. (\alpha + \beta) - a^2 d^2}{\sin. \alpha} = 0.$$

Coroll. XI.

§. 149. Si anguli diagonaliter oppositi *A*, *C* ponantur simul tribus rectis aequales, prodit pro diagonali haec aequatio:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - \frac{a^2 \cos. \beta^2}{\sin. \alpha^2}) \\ + 2fa^2 d \frac{\cos. \beta - a^2 d^2}{\sin. \alpha^2} = 0, \text{ et si summa angu-}$$

lorum *A* et *ACB* sit aequalis duobus rectis, aequatio pro diagonali mutatur in hanc:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 d^2 - \frac{a^2 d^2 \sin. \beta^2}{\sin. \alpha^2} = 0; \text{ si de-}$$

nique anguli *A*, *ACD* sint simul sumti aequales duobus rectis, prodit haec aequatio:

$$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - \frac{a^2 \sin. (\alpha - \beta)^2}{\sin. \alpha^2}) \\ \pm 2fa^2 d \frac{\sin. (\alpha - \beta) - a^2 d^2}{\sin. \alpha} = 0.$$

Scholion VI.

§. 150. Si loco laterum *AB*, *DC* aequationem ingredientium latera *BC*, *AD* adhibeantur, ad hanc aequationem pervenio similem priori, et formaliter et specificè eandem:

$$(f \sin. (\beta + \psi) - b \sin. (\alpha + \beta + \psi)) r (c^2 - f^2 \sin. \beta^2) \\ = f \sin. \beta (b \cos. (\alpha + \beta + \psi) - f \cos. (\beta + \psi)). \text{ Haec autem}$$

autem ex priorē prodit, si litteris  $\alpha, d, a$ , iē-  
spective substituuntur litterae  $\beta, b, c$ , proinde  
quod supra §. 17. assertum erat, hic confirmatur,  
casus laterum dextri et sinistri, et laterum su-  
premi et infimi non esse formaliter et specificē  
diversos. Caeterum casus, quo in uno triangulo  
aequationem ingreditur latus alterutrum et angu-  
lus diagonali oppositus in altero, a Clariss. Lam-  
bert, si aequationis utilitatem respicias, satis  
recte praetermissus et rejectus videtur, cum inter  
sex casus, qui in aequatione continentur, nullus  
sit tetragonometriae proprius: tamen hi casus sup-  
peditant aequationes tetragonometricas a caeteris  
omnibus formaliter & specie diversas, e quibus  
solutiones eliciuntur, quae trigonometricis parum  
aut nihil cedunt. Si aequationem ingrediatur  
latus sinistrum prodit haec aequatio:  $f \sin. \beta = -a$   
 $\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ ; si vero latus supremum  
aequationem ingreditur, haec prodit:  
 $b \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi) = f \sin. (\beta + \phi + \psi)$ .

*Scholion VII.*

§. 151. Aequatio hujus problematis pro tra-  
pezio directo valet in hypothēsi figurae con-  
structae, existente summa angulorum  $B$  et  $ACB$   
recto majore; quod si vero eadem sit recto mi-  
nor, ut cosinus summae eorundem affirmative  
sit accipiendus, et praeterea angulus  $A$  ex-  
cedat angulum  $ACB$ , habetur haec aequatio:  
 $(f \sin. (\psi - \alpha) - d \sin. (\beta + \psi - \alpha)) \sqrt{(\alpha^2 - f^2 \sin. \alpha^2)}$   
 $= f \sin. \alpha (f \cos. (\psi - \alpha) - d \cos. (\beta + \psi - \alpha^2))$ . Sin  
autem angulus  $ACB$  excedat angulum  $A$ ,  
habetur haec aequatio, siquidem idem minor  
existat



existat summa angulorum  $A$  et  $ACD$ :  
 $-(f \sin.(\alpha - \psi) + d \sin.(\beta + \psi - \alpha)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (f \cos.(\alpha - \psi) - d \cos.(\beta + \psi - \alpha)).$   
 Si vero angulus  $ACB$  excedat summam  
 angulorum  $A$  et  $ACD$ , habetur haec:  
 $(-f \sin.(\alpha - \psi) + d \sin.(\alpha - \beta - \psi)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (f \cos.(\alpha - \psi) - d \cos.(\alpha - \beta - \psi)).$  Est igitur  
 haec aequatio generalis pro omni trapezio directo:  
 $(\pm f \sin.(\alpha \pm \psi) \mp d \sin.(\pm \beta \pm \psi \pm \alpha)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (\mp f \cos.(\alpha \pm \psi) \pm d \cos.(\pm \beta \pm \psi \pm \alpha))$

Si trapezium sit partialiter inversum, ut to-  
 tum triangulum  $ADC$  cadat intra trian-  
 gulum  $ABC$ , summa angulorum  $B$  et  
 $ACB$  excedente rectum, prodit haec aequatio:  
 $(f \sin.(\alpha + \psi) + d \sin.(\alpha + \psi - \beta)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (-f \cos.(\alpha + \psi) + d \cos.(\alpha + \psi - \beta)).$  Verum  
 excedente recto summam angulorum  $B$  et  $ACB$   
 et simul angulo  $ACB$  angulum  $BAD$ , prodit haec:  
 $(f \sin.(\alpha - \psi) - d \sin.(\alpha + \beta - \psi)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (-f \cos.(\alpha - \psi) + d \cos.(\alpha + \beta - \psi))$   
 Sed angulo  $BAD$  excedente angulum  
 $ACB$ , habetur haec aequatio:

$-(f \sin.(\psi - \alpha) + d \sin.(\alpha + \beta - \psi)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (-f \cos.(\psi - \alpha) + d \cos.(\alpha + \beta - \psi)).$   
 Verum excedente angulo  $BAD$ , summam  
 angulorum  $ACB$  et  $ACD$ , habetur haec:  
 $-(f \sin.(\psi - \alpha) - d \sin.(\psi - \alpha - \beta)) R(a^2 - f^2 \sin. \alpha^2)$   
 $= f \sin. \alpha (-f \cos.(\psi - \alpha) + d \cos.(\psi - \alpha - \beta))$   
 Quod si trapezium ita sit totaliter inversum ut  
 latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , latus autem  $CD$   
 extra latus  $CB$ , eadem non aliae variationes  
 occurrunt. Si trapezium ita sit totaliter inver-  
 sum,

sum, ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , latus autem  $CB$  extra latus  $CD$ , existente summa angulorum  $BAD$  et  $ACB$  majore, quam recto, et angulo  $BAD$  excedente angulum  $ACB$ , recurrit aequatio hujus scholii prima. Verum excedente angulo  $ACB$ , angulum  $BAD$ , summa tamen angulorum  $ACD$  et  $BAD$  ipsum superante; prodit aequatio hujus scholii secunda. Sed excedente angulo  $ACB$  non modo angulum  $BAD$ , verum etiam summam angulorum  $BAD$  et  $ACD$ , habetur haec aequatio:

$$(f \sin. (\alpha - \psi) - d \sin. (\alpha - \beta - \psi)) R (a^2 - f^2 \sin. \alpha^2) = f \sin. \alpha (-f \cos. (\alpha - \psi) + d \cos. (\alpha - \beta - \psi)).$$

Caeterum existente summa angulorum  $B$  et  $ACB$  recto minore, prodit aequatio in resolutione problematis inventa. Generalissima igitur aequatio aliter exprimi nequit, quam generaliter expressa fuit pro trapezio directo.



## CAPUT V.

*Continens novem problemata tertiae classis particularis, sub priore principali contentae.*

## Problema XI.

§. 152. In figura quadrilatera proposita Fig. XI.  
 $ABCD$ , inter haec sex: latus  $CD = d$ , latus  $BC = b$ , diagonalem  $AC = f$ , angulum  $A = \psi$ , angulum  $B = \lambda$ , et denique angulum  $ACD = \beta$ ; aequationem invenire.

1) Cum in triangulo sinistro sit

$$\sin. CAB = \frac{b \sin. \lambda}{f} \text{ et } \cos. CAB = \frac{r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

ex his et ex sinu cosinunque anguli  $A$ , formo sinum et cosinum anguli  $CAD$  in triangulo dextro, et erit  $\sin. (A - CAB) = \sin. (\psi - CAB) =$   

$$\frac{\sin. \psi \cdot r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \cos. \psi}{f}$$

$$= \sin. CAD; \text{ et } \cos. (A - CAB) = \cos. (\psi - CAB) =$$

$$\frac{\cos. \psi \cdot r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \psi \sin. \lambda}{f}$$

$$= \cos. CAD.$$

2) Ex his et ex sinu cosinunque anguli  $ACD$ , formo sinum anguli  $D$ , qui igitur erit:

$$\frac{\sin. \beta \cos. \psi \cdot r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \beta \sin. \psi \sin. \lambda}{f}$$

$$+ \frac{\cos. \beta \sin. \psi \cdot r(f^2 - b^2 \sin. d^2) - b \cos. \beta \cos. \psi \sin. \lambda}{f}$$

H

=

$$= \frac{\sin.(\beta+\psi) r(f^2 - b^2 \sin.\lambda^2) - b \cos.(\beta+\psi) \sin.\lambda}{f}$$

$$= \sin. D.$$

3) His factis in triangulo dextro pervenio ad hanc analogiam,  $AC : \sin. D = CD : \sin. C$   $AD$  h. e. symbolis substitutis:

$$f : \frac{\sin.(\beta+\psi) r(f^2 - b^2 \sin.\lambda^2) - b \sin.\lambda \cos.(\beta+\psi)}{f} =$$

$$d : \frac{\sin.\psi r(f^2 - b^2 \sin.\lambda^2) - b \sin.\lambda \cos.\psi}{f}$$

consequenter habetur haec aequatio:

$$(d \sin.(\beta+\psi) - f \sin.\psi) r(f^2 - b^2 \sin.\lambda^2) =$$

$$= b \sin.\lambda (d \cos.(\beta+\psi) - f \cos.\psi) \quad Q. E. I.$$

### Coroll. I.

§. 153. Ex hac aequatione facillime obtinetur: latus  $CD = d =$

$$\frac{f(\sin.\psi r(f^2 - b^2 \sin.\lambda^2) - b \sin.\lambda \cos.\psi)}{\sin.(\beta+\psi) r(f^2 - b^2 \sin.\lambda^2) - b \sin.\lambda \cos.(\beta+\psi)},$$

nec difficulter invenitur latus  $BC$ , cum sit abso-

luta operatione  $b = \frac{f(d \sin.(\beta+\psi) - f \sin.\psi)}{\sin.\lambda r(f^2 + d^2 - 2fd \cos.\beta)}$

### Scholion I.

§. 154. Cum  $r(f^2 + d^2 - 2fd \cos.\beta)$  sit valor lateris  $AD$ , existente angulo  $ACD$  acuto, sed obtuso existente sit  $r(f^2 + d^2 + 2fd \cos.\beta)$ , signum autem negativum cosinus anguli  $\beta$  ortum sit e signo negativo  $\sin.\psi$  et  $\cos.\psi$ , sequitur fieri posse, ut signo etiam affirmativo afficiantur, quod igitur in eo casu evenire debet, quo angulus

lus  $ACD$  est obtusus, consequenter aequatio ita generalis repraesentatur:  $(d \sin.(\beta + \psi) \mp f \sin. \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = b \sin. \lambda (d \cos.(\beta + \psi) \mp f \cos. \psi)$   
 Sed ob ambiguitatem signi radicalis in sinistro et cosinum in dextro aequationis membro, sequitur etiam accidere posse, ut aequatio repraesentanda sit hoc modo:  $(f \sin. \psi - d \sin.(\beta + \psi)) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = b \sin. \lambda (f \cos. \psi - d \cos.(\beta + \psi))$ .

Coroll. II.

§. 155. Posito ad abbreviandum  $\sin.(\beta + \psi) = p$ ,  $\cos.(\beta + \psi) = q$ ,  $\sin. \psi = m$ ,  $\cos. \psi = n$ ,  $\sin. \lambda = h$ , aequatio primo inventa mutatur, factis substitutionibus, in hanc abbreviatam:  $(d p - f m) \sqrt{f^2 - b^2 h^2} = b h (d q - f n)$ , ex qua, sumtis quadratis, concinnatione et reductione, obtinetur haec aequatio quarti gradus pro inveniendi diagonali:

$$\begin{aligned}
 & f^4 - 2 f^3 d p + f^2 (d^2 p^2 - b^2 h^2) + \\
 & \frac{2 f d b^2 h^2 \cos. \beta}{m^2} - \frac{b^2 d^2 h^2}{m^2} = 0.
 \end{aligned}$$

Coroll. III.

§. 156. Sit ad abbreviandum quantitas sub signo radicali  $\sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = M$ , et pro obtinendo angulo combinationis habetur haec aequatio:  $\text{tang. } \psi = \frac{M d \sin. \beta + b \sin. \lambda (f - d \cos. \beta)}{M (f - d \cos. \beta) - b d \sin. \lambda \sin. \beta}$   
 et hinc ipse angulus  $A$

$$\psi = \text{ang. tang. } \frac{M d \sin. \beta + b \sin. \lambda (f - d \cos. \beta)}{M (f - d \cos. \beta) - b d \sin. \lambda \sin. \beta}$$

Pro angulo  $B$  ex Coroll. I. statim apparet esse:

$$\sin. \lambda = \frac{f(d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi)}{b \sqrt{(f^2 + d^2 + 2fd \cos. \beta)}}.$$

*Scholion II.*

§. 157. Sex casuum in aequatione contentorum nullus est Tetragonometriae proprius nisi unus, qui obtinet quando diagonalis quaeritur; caeteri quinque utique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, sed ita ut trigonometricae fere facilius solvantur; horum casuum quatuor evolvi, cum ex aequatione satis expedite sequantur, et per aequationes satis breves et concinnas exprimantur, omisso casu, quo quaeritur angulus  $ACD$ , cum operosius evolvatur, et per aequationem quadraticam quidem, sed complicatam et haud satis concinnam exprimitur. Caeterum casus quo diagonalis quaeritur, in Geometria practica suppeditat problema novum utile juxta ac satis pulchrum.

*Coroll. IV.*

§. 158. Si angulus  $A$  sit rectus, aequatio pro diagonali, denominatore in unitatem abeunte, fit paullo simplicior:  $f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 \cos. \beta^2 - b^2 h^2) + 2fd b^2 h^2 \cos. \beta - b^2 d^2 h^2 = 0$ . Si angulus  $B$  rectus ponatur, paullo etiam simplicior efficitur, littera  $h$  in unitatem abeunte,  $f^4 - \frac{2f^3 d p}{m} + f^2 \frac{(d^2 p^2 - b^2)}{m^2} + \frac{2f d b^2 \cos. \beta}{m^2} - \frac{b^2 d^2}{m^2} = 0$ .

Si

Si angulus  $ACD = \beta$  fit rectus, evanescente cosinu, quartus terminus evanescit, et aequatio mutatur in hanc:  $f^4 - \frac{2f^3 dn}{m} + \frac{f(d^2 n^2 - b^2 h^2)}{m^2} - \frac{b^2 d^2 h^2}{m^2} = 0$ ,

Coroll. V.

§. 159. Si angulus  $A$  fit duobus rectis aequalis, aequatio pro diagonali mutatur in hanc quadraticam, trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte:  $f^2(d^2 \sin. \beta^2 - b^2 h^2) + 2f d b^2 h^2 \cos. \beta - b^2 d^2 h^2 = 0$  ex qua operatione absoluta obtinetur haec aequatio:

$$f = \frac{bdh(-b \sin. \lambda \cos. \beta \pm \sin. \beta \sqrt{d^2 - b^2 \sin. \lambda^2})}{d^2 \sin. \beta^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$$

Solutionem continens, quae trigonometriae parum vel nihil cedit. Si ponatur angulus  $B$  aequalis duobus rectis, abeunte sic quadrilatero in triangulum  $ADC$ , aequatio mutatur in hanc quadraticam:  $f^2 - \frac{2f dp}{m} + \frac{d^2 p^2}{m^2} = 0 = \frac{(f^2 - dp)^2}{m}$

unde obtinetur:  $fm = dp$ , et  $f : d = \sin. (\beta + \psi) : \sin. \psi$  sive  $d : \sin. \psi = f : \sin. (\beta + \psi)$ , analogia trigonometrica, qua igitur aequatio tetragonometrica et operatio verificatur.

Coroll. VI.

§. 160. Si angulus  $A$  fit aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et prodeunte trapezio inverso, aequatio pro diagonali fit:

$$H \quad 3 \quad f^4 -$$

$f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 \cos. \beta^2 - b^2 h^2) + 2f d b^2 h^2 \cos. \beta - b^2 d^2 h^2 = 0$ . Si vero angulus  $B$  ponatur aequalis tribus rectis, cadente  $B$  ad dextram diagonalis intra vel extra triangulum  $ADC$ , et trapezio inverfo denuo prodeunte, habetur haec aequatio:  $f^4 - \frac{2f^3 d p}{m} + \frac{f^2 (d^2 p^2 - b^2)}{m^2} +$

$$\frac{2f d b^2 \cos. \beta}{m^2} - \frac{b^2 d^2}{m^2} = 0.$$

Coroll. VII.

§. 161. Si anguli  $A$  et  $ACD$  simul sumti aequentur duobus rectis, aequatio in hanc simpliciore abit:  $f^4 - \frac{f^2 b^2 h^2}{m^2} + \frac{2f d b^2 h^2 \cos. \beta}{m^2} -$

$$- \frac{b^2 d^2 h^2}{m^2} = 0, \text{ et si in hac sumtione angu-}$$

lus uterque sumatur rectus aequatio fit:

$$f^4 - f^2 b^2 h^2 - b^2 d^2 h^2 = 0, \text{ ex qua obtinetur: } f = \frac{r(b \sin. \lambda (b \sin. \lambda \pm r b^2 \sin. \lambda^2 + 4 d^2))}{r^2}$$

Quod si iidem anguli ponantur simul uni recto aequales, prodibit haec aequatio:  $f^4 - \frac{2f^3 d}{m} +$

$$\frac{f^2 (d^2 - b^2 h^2)}{m^2} + \frac{2f b^2 d h^2}{m} - \frac{b^2 d^2 h^2}{m^2} = 0.$$

Coroll. VIII.

§. 162. Si in aequatione primo inventa ponatur  $f = b$ , ut fiat  $r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) = b r(1 - \sin. \lambda^2) = \pm b \cos. \lambda$ , aequatio mutatur in



in hanc ab irrationalitate liberam:  $\pm d \sin. (\beta + \psi)$   
 $\cos. \lambda - d \cos. (\beta + \psi) \sin. \lambda = b \sin. \psi \cos. \lambda -$   
 $- b \sin. \lambda \cos. \psi$  quae in hanc abit, adhibito signo  
affirmativo:  $d \sin. (\beta + \psi - \lambda) = b \sin. (\psi - \lambda)$ ,  
sed negativo adhibito signo:  $d \sin. (\beta + \lambda + \psi) =$   
 $= b \sin. (\lambda + \psi)$ ; in casu priore sequitur esse:  
 $b : \sin. (\beta + \psi - \lambda) = d : \sin. (\psi - \lambda)$ , at in poste-  
riore:  $b : \sin. (\beta + \lambda + \psi) = d : \sin. (\psi + \lambda)$ .  
Prior analogia valet quamdiu angulus  $D$  est mi-  
nor duobus rectis, sive quod eodem recidit,  
quamdiu angulus  $ACD = \beta$ , est affirmativus,  
quod si vero manentibus caeteris fiat  $D$  major  
duobus rectis, cadente  $D$  ultra diagonalem intra  
triangulum sinistrum, sive angulus  $ACD$  ne-  
gativus, valet etiam prior aequatio paullulum  
immutata, ut sit:  $d \sin. (\beta + \psi - \lambda) = b \sin. (\lambda - \psi)$ .  
Idem casus etiam obtinet, si angulus  $B$  ultra dia-  
gonalem quomodocunque cadat. Sed analogia  
posterior vera non est, nisi angulus  $B$  fiat duo-  
bus rectis aequalis, quo in casu trapezium abit  
in triangulum dextrum, et analogia haec trigono-  
metrica tunc obtinet:  $b : \sin. (\beta + \psi) = d : \sin. \psi$ .

### Scholion III.

§. 163. Liqueet ergo posito  $b = f$ , signum ne-  
gativum  $\cos. \lambda$  esse rejiciendum, cum enim trian-  
gulum  $ACB$  sit rectilineum, fieri non potest ut  
angulus uterque in hoc triangulo adjacens lateri  
 $AB$ , sit obtusus,  $-\cos. \lambda$  angulum  $-B$  obtu-  
sum indicante.

### Scholion IV.

§. 164. In aequatione, quae in solutione  
problematis fuit inventa pro trapezio directo, non

aliae variationes occurrunt, quam quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur. Quod si vero trapezium ita sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ , existente angulo  $ACD$  majore quam angulo  $BAD$ , habetur haec aequatio:

$$(d \sin. (\beta - \psi) - f \sin. \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = -b \sin. \lambda (d \cos. (\beta - \psi) + f \cos. \psi).$$

Verum excedente angulo  $BAD$  angulum  $ACD$ , haec habetur:

$$(d \sin. (\psi - \beta) + f \sin. \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = b \sin. \lambda (d \cos. (\psi - \beta) + f \cos. \psi).$$

Eaedem aequationes recurrunt, si trapezium ita sit totaliter inversum, ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , latus autem  $CD$ , extra latus  $CB$ . Sin autem trapezium ita sit totaliter inversum ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  intra latus  $CB$ , habetur haec aequatio:

$$(d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = b \sin. \lambda (-d \cos. (\beta + \psi) + f \cos. \psi).$$

Quod si trapezium ita sit partialiter inversum ut totum triangulum  $ABC$  cadat intra triangulum  $ADC$ , eadem aequatio recurrit, neque praeterea aliae variationes occurrunt, nisi quae ex ambiguitate signi radicalis cosinuum oriri possunt. Generalis igitur aequatio erit hujusmodi:

$$(d \sin. (\beta \pm \psi) \mp f \sin. \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = \pm b \sin. \lambda (\pm \lambda \cos. (\beta \pm \psi) \mp f \cos. \psi).$$

### Problema XII.

Fig. XII. §. 165. In figura quadrilatera  $ABCD$ , inter haec sex, latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $CD=d$ , diagonalem  $AC=f$ , angulum  $A=\psi$ , et denique angulum  $ACD=\beta$ ; aequationem invenire.

Solutio.

*Solutio.*

1) Demisso ab angulo  $B$  in diagonalem perpendicularo, cum sit per Elementa Geometriae segmentum  $Ab = \frac{a^2 + f^2 - b^2}{2f}$ , erit perpendicularum

$$Bb = \frac{r(a^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2)}{4f^2} = h \text{ brevitatis gratia,}$$

et in triangulo  $BAC$  formo hanc analogiam:  
 $1: AB(a) = \sin. BAC: h$ , hinc sequitur esse:  
 $\sin. BAC = \frac{h}{a}$  et  $\cos. BAC = \frac{r(a^2 - h^2)}{a}$ .

2) Ex his et sinu cosinuque anguli  $A$  formo sinum et cosinum anguli  $CAD$  et invenio:  
 $\sin. (\psi - CAB) = \frac{\sin. \psi r(a^2 - h^2) - h \cos. \psi}{a} = \sin. CAD$

$$\text{et } \cos. (\psi - CAB) = \frac{\cos. \psi r(a^2 - h^2) + h \sin. \psi}{a} = \cos. CAD.$$

3) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $ACD$  formo sinum anguli  $D$ , qui igitur erit:

$$\begin{aligned} &= \frac{\sin. \beta \cos. \psi r(a^2 - h^2) + h \sin. \beta \sin. \psi +}{a} \\ &\frac{\cos. \beta \sin. \psi r(a^2 - h^2) - h \cos. \beta \cos. \psi}{a} \\ &= \frac{\sin. (\beta + \psi) r(a^2 - h^2) - h \cos. (\beta + \psi)}{a} = \sin. D. \end{aligned}$$

4) His factis in triangulo dextro pervenio ad hanc analogiam:  $AC: \sin. D = CD: \sin. CAD$ , h. e.

$$f: \frac{\sin. (\beta + \psi) r(a^2 - h^2) - h \cos. (\beta + \psi)}{a} =$$

$$= d \cdot \frac{\sin. \psi \, r(a^2 - h^2) - h \cos. \psi}{a} \text{ unde consequitur}$$

$$\text{fore: } (d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi) \, r(a^2 - h^2) =$$

$$= h (d \cos. (\beta + \psi) - f \cos. \psi). \text{ Q. E. I.}$$

## Coroll. I.

§. 166. Quia  $d$  non continetur in  $h$ , ex hac aequatione facillime invenitur latus  $DC$  cum sit

$$d = \frac{f \sin. \psi \, r(a^2 - h^2) - f \cos. \psi}{\sin. (\beta + \psi) \, r(a^2 - h^2) - h \cos. (\beta + \psi)} = DC.$$

Sit ad abbreviandum  $d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi = M$ ,  
 $d \cos. (\beta + \psi) - f \cos. \psi = N$ , et erit aequatio abbreviata:  $M \, r(a^2 - h^2) = h \, N$ , ex qua substituto valore ipsius et operatione absoluta, obtinetur haec aequatio pro latere

$$BC = b = \frac{r((a^2 + f^2) \, r(M^2 + N^2) - 2 a f N)}{r(M^2 + N^2)}$$

ex eadem aequatione invenitur

$$\text{latus } AB = \frac{f N \pm r(b^2 (M^2 + N^2) - M^2 f^2)}{r(M^2 + N^2)} = a.$$

## Coroll. II.

§. 167. Pro angulo  $A$  obtinendo habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \psi = \frac{(d \cos. \beta - f) h - d \sin. \beta \, r(a^2 - h^2)}{h d \sin. \beta + (d \cos. \beta - f) \, r(a^2 - h^2)}$$

et angulus ipse

$$\psi = \text{ang. tang. } \frac{(d \cos. \beta - f) h - d \sin. \beta \, r(a^2 - h^2)}{h d \sin. \beta + (d \cos. \beta - f) \, r(a^2 - h^2)}$$

Coroll.

## Coroll. III.

§. 168. Posito ad abbreviandum  $\cos. (\beta + \psi) = q$ ,  $\cos. \psi = n$ , aequatio pro diagonali ad sextum gradum ascendit et est hujusmodi:

$$f^6 - 2f^5 d \cos. \beta + 2(a^2 - b^2) f^4 - 4d \cos. \beta (a^2 - b^2) - 4a^2 n^2 + 8a^2 d^2 n q + d^2$$

$$f^3 + 2d^2(a^2 - b^2)f^2 - 2fd \cos. \beta (a^2 - b^2) + d^2(a^2 - b^2) = 0.$$

$$+ (a^2 - b^2)^2 - 4a^2 d^2 q^2$$

Sed in eo casu, quo  $AB$  aequatur  $BC$ , ut sit  $a = b$  et triangulum  $ABC$  aequicrurum, aequatio multum contrahitur, et ad quartum gradum descendit, ut fiat:  $f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2(d^2 - 4a^2 n^2) + 8fa^2 d n q - 4a^2 d^2 q^2 = 0$ .

## Scholion I.

§. 169. Inter sex illos casus, qui in aequatione continentur, non datur nisi unus Tetragonometriae proprius, qui tunc obtinet, quando ex diagonali quaeritur constructio figurae, sed dolendum aequationem hanc esse sexti gradus et nimis complicatam, ut ad praxin sit parum utilis, cum tamen hic casus problema suppeditet in Geometria practica novum utile singul et satis pulchrum, caeteri casus quinque utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricae facilius brevius et concinnius solvantur, quorum quatuor evolvi, quia ex aequatione haud ita operose consequuntur. Quintum consulto omisi, qui obtinet pro inveniendo angulo  $ACD$ , qui ex aequatione operosius evolvitur, et per aequationem magis complicatam exprimitur.

Coroll.

## Coroll. IV.

§. 170. Si ponatur angulus  $A$  aequalis duobus rectis, trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio paululum mutatur in iis terminis, in quibus occurrunt litterae  $n$  et  $q$ , cum fiat prior  $= -1$ , posterior  $= -\cos. \beta$ , et continet solutionem problematis novi de triangulis hujusmodi: Datis in triangulo  $BCD$  lateribus  $BC$ ,  $CD$ , et parte lateris tertii  $BE$ , et angulo  $ECD$ , parte anguli  $C$ , invenire rectam  $AC$ , et resolvere triangulum tum totale tum partiale. Si in hoc casu sit  $AB$  aequalis  $BC$ , aequatio quarti gradus prius inventa paululum immutatur, ut fiat:  $f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 (d^2 - 4a^2) + 8fa^2 d \cos. \beta - 4a^2 d^2 \cos. \beta^2 = 0$ .

## Coroll. V.

§. 171. Quod si angulus  $ACD$  evanescere ponatur, abeunte trapezio in triangulum  $ABC$ , aequatio primo inventa, in hanc mutatur:  $\sin. \psi r(a^2 - h^2) = h \cos. \psi$ , sive  $\tan. \psi r(a^2 - h^2) = h$  et brevitatis causa posito  $\tan. \psi = t$ , absoluta operatione habetur:  $f = \frac{a \pm r(b^2(t^2 + 1) - a^2 t^2)}{r(t^2 + 1)}$  sive quoniam  $r(t^2 + 1)$  est secans anguli  $A$ , erit  $f = \frac{a \pm r(b^2 \sec. \psi^2 - a^2 \tan. \psi^2)}{\sec. \psi}$ , quae in hanc mutatur:  $f = a \cos. \psi \pm r(b^2 - a^2 \sin. \psi^2)$ .

## Scholion II.

§. 172. Suppeditat haec aequatio novam solutionem trianguli  $ABC$ , nam in eo casu quo  
ex

ex datis lateribus  $AB$ ,  $BC$ , et angulo  $BAC$  quaerendum est latus tertium  $AC$ , ad idem communi methodo solvendum, duabus analogiis opus est; tamen methodo tetragonometrica haec solutio facile obtinetur, nam demisso ab angulo  $B$ , in latus quaesitum perpendiculo  $Bb$ , statim apparet segmentum  $Ab$  esse  $= a \cos. \psi$  et segmentum alterum  $bc = r(b^2 - a^2 \sin. \psi^2)$  et consequenter fore in casu anguli  $ACB$  acuti latus  $f = a \cos. \psi + r(b^2 - a^2 \sin. \psi^2)$ , sed in casu ejusdem obtusi obtinet signum negativum, ut sit  $f = a \cos. \psi - r(b^2 - a^2 \sin. \psi^2)$ . Verum ex aequatione generali hic casus particularis operosius elicitur.

*Coroll. VI.*

§. 173. Si angulus  $A$  ponatur aequalis tribus rectis, cadit vertex  $A$  supra diagonalem  $BD$  intra vel extra triangulum  $BCD$ , et prodit trapezium vel ex parte vel totaliter inversum, sed aequatio generalis fit paullo simplicior, cum duo termini, in quibus occurrit  $n = \cos. \psi$  evanescant. Sed in hoc casu, si sit  $AB = BC$ ; aequatio quarti gradus fit etiam paullo simplicior talis:  $f^4 - 2f^3 d \cos. \beta + f^2 d^2 - 4a^2 d^2 \sin. \beta^2 = 0$ .

*Scholion III.*

§. 174. In aequatione, quae in resolutione problematis fuit inventa pro trapezio directo; aliae variationes non occurrunt, quam quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur, et in littera  $h$ , prout perpendiculum cadit infra vel extra figuram. Quodsi vero trapezium ita sit

fit partialiter inverſum, ut totum triangulum  $ACD$  cadat intra triangulum  $ABC$ , exiſtente angulo  $ACD$  majore, quam angulo  $BAD$ , habetur haec aequatio:  $(d \sin. (\beta - \psi) + f \sin. \psi) r(a^2 - h^2) = h(-d \cos. (\beta - \psi) + f \cos. \psi)$ . Sed excedente angulo  $BAD$  angulum  $ACD$ , haec habetur:  $(-d \sin. (\psi - \beta) + f \sin. \psi) r(a^2 - h^2) = h(-d \cos. (\psi - \beta) + f \cos. \psi)$ . Si trapezium ita fit totaliter inverſum, ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ ,  $CD$  vero extra  $CB$ , eadem aequationes recurrunt. Si trapezium ita fit totaliter inverſum, ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , et latus  $CD$  intra latus  $CB$ , obtinet haec aequatio:  $(d \sin. (\beta + \psi) - f \sin. \psi) r(a^2 - h^2) = h(-\cos. (\beta + \psi) + f \cos. \psi)$ . Eadem aequatio recurrit, ſi totum triangulum  $ABC$  cadat intra triangulum  $ADC$ . Praeterea nullae variationes occurrunt, niſi quae ex ambiguitate ſigni radicalis et coſinus naturae oriri poſſunt, quare generalis aequatio erit talis pro omni trapezio tam directo quam inverſo:

$$\begin{aligned} & (\pm d \sin. (\beta \pm \psi) \mp f \sin. \psi) r(a^2 - h^2) = h \\ & (\pm d \cos. (\beta \pm \psi) \mp f \cos. \psi). \end{aligned}$$

### Problema XIII.

Fig. XIII. §. 175. In figura quadrilatera  $ABCD$ , inter haec ſex: latus  $AB = a$ ,  $CD = d$ , diagonalem  $AC = f$ , et angulum  $A = \psi$ ,  $B = \lambda$  et  $ACD = \beta$ ; aequationem invenire.

*Solutio:*



## Solutio.

Cum fit in solutione sexti problematis (§. 68.)  
 inventus  $\sin. CAD = \frac{-\sin. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$

$\frac{-a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)}{f}$ , et praeterea inveniatur esse

$\cos. CAD = \frac{-\cos. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$

$\frac{+ a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \psi)}{f}$ , et ex sinu cosinuque an-

guli  $ACD$  formatur sinus anguli  $D$ , qui igitur  
 invenitur esse:  $= \frac{-\sin. \beta \cos. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$

$\frac{-\cos. \beta \sin. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$

$\frac{+ a \sin. \lambda \sin. \beta \sin. (\lambda + \psi) - a \sin. \lambda \cos. \beta \cos. (\lambda + \psi)}{f}$

$= \sin. D = \frac{-\sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$

$\frac{-a \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{f}$ , in triangulo dex-

tro pervenio statim ad hanc analogiam :

$AC : \sin. D = CD : \sin. CAD$ , i. e.

$f : \frac{-\sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$

$\frac{-a \sin. d \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{f} =$

$d : \frac{-\sin. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)}{f}$

et

et consequenter habetur haec aequatio :

$$\begin{aligned} & (f \sin. (\lambda + \psi) - d \sin. (\beta + \lambda + \psi)) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \\ & = a \sin. \lambda (d \cos. (\beta + \lambda + \psi) - f \cos. (\lambda + \psi)) \\ & \text{Q. E. I.} \end{aligned}$$

*Scholion I.*

§. 176. Formato ut prius sinu anguli  $CAD$ , et formatis ut supra Probl. VI. (§. 68.) sinu et cosinu anguli  $ACB$ , cum habeantur nomina primitiva angulorum  $A$ ,  $B$ ,  $ACD$ , erit nomen derivativum summae angulorum reliquorum  $ACB + D = 2\pi - \beta - \lambda - \psi$ , et consequenter  $\sin. (ACB + D) = -\sin. (\beta + \lambda + \psi)$  et  $\cos. (ACB + D) = \cos. (\beta + \lambda + \psi)$ , quare ex his et ex sinu cosinuque anguli  $ACB$ , formo  $\sin. D = \sin. (ACB + D - ACB)$   

$$= \frac{-\sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$
  

$$= \frac{a \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{f}$$
 et factis reliquis, ut supra, ad eandem aequationem pervenio.

*Coroll. I.*

§. 177. Ex hac aequatione facillime obtinetur valor lateris  $CD$  per hanc aequationem:

$$d = \frac{f(a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) + \sin. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2))}{a \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi) + \sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$$

et lateris  $AB$  per hanc alteram:

$$a = \frac{(f \sin. (\lambda + \psi) - d \sin. (\beta + \lambda + \psi)) f}{\sin. \lambda r (f^2 + d^2 \pm 2 f d \cos. \beta)}$$

*Coroll.*

## Coroll. II.

§. 178. Pro angulo  $A$  inveniendū habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } (\lambda + \psi) = \frac{a \sin. \lambda (f - d \cos. \beta) - d \sin. \beta r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{(d \cos. \beta - f) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a d \sin. \lambda \sin. \beta}$$

et consequenter ipse angulus hoc modo exprimitur:

$$\psi = \text{ang. tang.} \frac{a \sin. \lambda (f - d \cos. \beta) - d \sin. \beta r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{(d \cos. \beta - f) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a d \sin. \lambda \sin. \beta} - \lambda.$$

## Coroll. III.

§. 179. Posito ad abbreviandum  $\text{tang. } (\lambda + \psi) = t$ ,  $r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) = M$ ,  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = x$ ,  $\cos. \beta = r (1 - x^2)$ , substitutionibus et transpositionibus factis, erit aequatio abbreviata:  $(Mt + ah) r (1 - x^2) = (Mt + ah) f - (M - aht)x$ , et rursus ad abbreviandum posito.  $Mt + ah = P$ ,  $M - aht = Q$ , erit aequatio abbreviata  $P r (1 - x^2) = Pf - Qx$ , ex qua operatione absoluta obtinetur haec aequatio:  $x = \frac{fPQ \pm Pr (P^2 + Q^2 - f^2 P^2)}{P^2 + Q^2} =$

$$= \frac{P (fQ \pm r (Q^2 + P^2 (1 - f^2)))}{P^2 + Q^2} = \sin. \beta.$$

## Coroll. IV.

§. 180. Ex corollarii primi aequatione pro valore lateris  $AB$  inventa, eliminatis secundis dimensionibus anguli  $B = \lambda$ , apparet in numeratore et denominatore unam dimensionem inesse

et consequenter pro angulo  $B$  aequationem simplicem tangentialem inveniri posse, quae sinuum separatione et reductione facta invenitur esse:  
 $\text{tang. } \lambda =$

$$= \frac{(f \sin. \psi - d \sin. (\beta + \psi)) f}{a r (f^2 + d^2 + 2 f d \cos. \beta) - (f \cos. \psi - d \cos. (\beta + \psi)) f}$$

Coroll. V.

§. 181. Si in aequatione primi corollarii ponatur ad abbreviandum  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. (\lambda + \psi) = m$ ,  $\sin. (\beta + \lambda + \psi) = p$ , erit facilis substitutionibus

$$a = \frac{f(fm - dp)}{h r (f^2 + d^2 - 2 f d \cos. \beta)}, \text{ ex qua operatione}$$

absoluta obtinetur pro diagonali haec aequatio quarti gradus:  $f^4 - 2 f^3 d p + f^2 (d^2 p^2 - a^2 h^2) +$

$$\frac{2 a^2 f d h^2 \cos. \beta}{m} - \frac{m^2 d^2 h^2}{m^2} = 0.$$

Scholion II.

§. 182. Ita sex casus, qui in aequatione continentur sunt evoluti, quorum ultimus unicus Tetragonometriae proprius, suppeditat problema in Geometria practica novum utile, juxta ac satis pulchrum, quod trigonometricè minime solvitur. Caeteri quinque casus utrique methodo et trigonometricae, et tetragonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricè fere facilius et expeditius solvantur, quos ideo evolvi, quia laud diffaciliter ex aequatione eruuntur.

Coroll.

## Coroll. VI.

§. 183. Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , aequatio in solutione inventa mutatur in hanc:  $d \sin. \beta \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} = a \sin. \lambda (f - d \cos. \beta)$ , vel etiam haec:  $d \sin. \beta \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \psi^2)} = a \sin. \psi (f - d \cos. \beta)$ . Unde obtinetur haec analogia:  $a \sin. \lambda : \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. d^2)} = d \sin. \beta : f - d \cos. \beta$ , quae hoc suppeditat

## Theorema.

In trapezio parallelarum basium est ut perpendicularum in triangulo sinistro  $ABC$ , ab angulo  $A$  in unam parallelarum  $BC$  demissum ad rectam  $Cb$ , inter se et latus dextrum interceptum, ita perpendicularum ab angulo  $D$  trianguli dextri in diagonalem demissum, ad partem diagonalis  $Ad$  inter angulum  $A$  et se interceptum, unde statim sequitur triangula  $AbC$  et  $ADd$  esse similia.

## Scholion III.

§. 184. Hujus theorematidis demonstratio synthetica statim apparet. Cum enim per hypothesein sint parallela latera  $AD$ ,  $BC$ , erit angulus  $DAd$  aequalis angulo  $ACb$ . Sed ob normales  $Ab$ ,  $Dd$  erunt anguli  $AbC$ ,  $AdD$  recti, et consequenter aequales, cum igitur triangula  $AbC$ ,  $AdD$  sint rectangula et acutaugula, tertius angulus tertio aequatur, et consequenter habent latera homologa proportionalia, et similia sunt.

## Coroll. VII.

§. 185. Cum ad abbreviandum positum sit:  $\sin. (\lambda + \psi) = m$ , et  $\sin. (\beta + \lambda + \psi) = p$ ,  $\sin. \lambda = h$ ; in casu corollarii sexti aequatio pro diagonali in hanc mutatur:  $f^2 (d^2 \sin. \beta^2 - a^2 \sin. d^2) \pm 2 a^2 f d \sin. \lambda^2 \cos. \beta - a^2 d^2 \sin. d^2 = 0$ , unde operatione ad finem perducta elicitur pro diagonali in casu parallelismi laterum  $AD$ ,  $BC$ , haec aequatio quadratica impura.

$$f = \frac{a d \sin. \lambda (\mp a \sin. \lambda \cos. \beta \pm \sin. \beta \sqrt{(d^2 - a^2 \sin. \lambda^2)})}{(d \sin. \beta + a \sin. \lambda) (d \sin. \beta - a \sin. \lambda)}$$

## Coroll. VIII.

§. 186. Si angulus  $A$  sit duobus rectis aequalis, lateribus  $AB$ ,  $AD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus, et quadrilatero in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:  $f^4 - 2 f^3 d \sin. (\beta + \lambda) + f^2 (d^2 \sin. (\beta + \lambda^2) - a^2)$

$\pm 2 f a^2 d \cos. \beta - a^2 d = 0$ . Si vero angulus  $B$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $BC$  in diagonalem alteram  $AC$  incidentibus, trapezio iterum in triangulum  $ADC$  abeunte, aequatio pro diagonali abit in hanc:  $f^2 - 2 f d \sin. (\beta + \psi) +$

$$\frac{d^2 \sin. (\beta + \psi)^2}{\sin. \psi^2} = \frac{(f - d \sin. \beta + \psi)^2}{\sin. \psi^2}. \text{ Unde eli-}$$

citur  $f \sin. \psi = d \sin. (\beta + \psi)$  et consequenter habetur haec analogia trigonometrica:  $f : \sin. (\beta + \psi) = d : \sin. \psi$ , qua igitur aequationes et operationes verificantur.

Schol.

## Scholion IV.

§. 187. Aequatio pro casu anguli  $A$  duobus rectis aequalis, novum prorsus ad triangula spectans solvit problema huiusmodi:

Datis in triangulo  $BCD$ , angulo  $B$ , latere  $CD$ , angulo partiali  $ECD$ , et parte  $EB$  lateris  $BD$ ; invenire  $EC$ , et resolvere triangula, quod problema alia methodo quam tetragonometrica non solvitur.

## Coroll. IX.

§. 188. Si angulus  $A$  ponatur aequalis tribus rectis, vertice super diagonalem intra vel extra triangulum  $BCD$  cadente, et trapezio inverso prodeunte, et ad aequationem abbreviandam fiat  $\cos. \lambda = k$ ,  $\cos. (\beta + \lambda) = n$ ,  $\tan g. \lambda = t$ , fiet aequatio pro diagonali:  $f^4 - \frac{2f^3 d n}{k} +$

$$+ \frac{f^2 (d^2 n^2 - a^2 t^2)}{k^2} \pm 2fa^2 d t^2 \cos. \beta - a^2 d^2 t^2 = 0$$

Si vero angulus  $B$  sit aequalis tribus rectis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis  $AC$ , intra vel extra triangulum  $ADC$ , trapezio inverso denuo prodeunte, posito ad aequationem abbreviandam  $\cos. (\beta + \psi) = q$ ,  $\cos. \psi = r$ , aequatio pro diagonali abit in hanc:  $f^4 - \frac{2f^3 d q}{r} +$

$$\frac{f^2 (d^2 q^2 - a^2)}{r^2} \pm \frac{2fa^2 d \cos. \beta}{r^2} - \frac{a^2 d^2}{r^2} = 0.$$

## Coroll. X.

§. 189. Si tres anguli simul sumti  $A, B, ACD$  sint duobus rectis aequales, aequa-

tio pro diagonali in hanc mutatur:

$$f^4 - \frac{f^2 a^2 h^2}{\sin. \beta^2} \pm 2 f a^2 d h^2 \cot. \beta - \frac{a^2 d^2 h^2}{\sin. \beta^2} = 0$$

Si angulus  $B$ , ponatur rectus, prodit rursus aequatio posterior corollarii praecedentis. Si vero angulus  $A$  ponatur rectus, prodit rursus aequatio prior corollarii praecedentis. Si denique angulus  $ACD$  ponatur rectus prodibit, haec aequatio:

$$f^4 - 2f^3 d \cot. (\lambda + \psi) + f^2 (d^2 \cotang. (\lambda + \psi)^2 - a^2 h^2) - \frac{a^2 d^2 h^2}{m^2} = 0.$$

$$- \frac{a^2 d^2 h^2}{m^2} = 0.$$

Coroll. XI.

§. 190. Quod si angulus  $ACD$  sit nihilo aequalis, ut ex trapezio fiat triangulum sinistrum  $ABC$ , aequatio pro diagonali in hanc mutatur:

$$f^4 - 2f^3 d + f^2 (d^2 - a^2 h^2) \pm \frac{2f a^2 d h^2}{m^2} - \frac{a^2 d^2 h^2}{m^2} = 0$$

quae per divisorem quadratum  $f^2 - 2fd + d^2$ , divisa, dat in quotiente  $f^2 - \frac{a^2 h^2}{m^2} = 0$ , unde fit

$f \sin. (\lambda + \psi) = a \sin. \lambda$ , et analogia trigonometrica  $f : \sin. \lambda = a : \sin. (\lambda + \psi)$  quo ipso operationes verificantur. Si vero angulus  $ACD$  sit negativus, cadente latere  $CD$  ad sinistram diagonalis intra vel extra triangulum  $ABC$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio (§. 175.) mutatur in hanc:  $(f \sin. (\lambda + \psi) - d \sin. (\lambda + \psi - \beta)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} = a \sin. \lambda (d \cos. (\lambda + \psi - \beta) - f \cos. (\lambda + \psi))$ . Sed aequatio pro diagonali coroll. V. manet invariata, nisi quod in quantitate per  $p$  expressa pro  $+\beta$  substituendum sit  $-\beta$ .

Schol.



## Scholion V.

§. 191. Aequatio hujus problematis in resolutione inventa pro trapezio directo valet in hypothesisi figurae constructae, nimirum, quando summa angulorum  $B$  et  $ACB$  excedit rectum. Si vero minor recto sit, et angulus  $BAD$  excedat angulum  $B$ ; valet haec aequatio:

$$(f \sin.(\psi - \lambda) - d \sin.(\beta + \psi - \lambda)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (f \cos.(\psi - \lambda) - d \cos.(\beta + \psi - \lambda));$$

Sin autem angulus  $B$  major sit angulo  $A$ , tamen minor summa angulorum  $A$  et  $ACD$ , locum habet haec aequatio:

$$(f \sin.(\lambda - \psi) + d \sin.(\beta + \psi - \lambda)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (-f \cos.(\lambda - \psi) + d \cos.(\beta + \psi - \lambda));$$

Si vero etiam eandem excedat, haec habetur:

$$(f \sin.(\lambda - \psi) - d \sin. \lambda - \beta - \psi)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (-f \cos.(\lambda - \psi) + d \cos.(\lambda - \beta - \psi));$$

Aequatio igitur pro trapezio directo generalis est hujusmodi:

$$(f \sin.(\lambda + \psi) \mp d \sin.(\beta + \psi \pm \lambda)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (\pm f \cos.(\lambda \pm \psi) \mp d \cos.(\beta + \psi \pm \lambda)).$$

Si trapezium sit partialiter inversum ita, ut totum triangulum  $ADC$ , cadat intra triangulum  $ABC$ , existente summa angulorum  $B$  et  $ACB$  recto majore et summa angulorum  $A$  et  $B$  excedente angulum  $ACD$ ; habetur haec aequatio:

$$(f \sin.(\lambda + \psi) + d \sin.(\lambda + \psi - \beta)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (-f \cos.(\lambda + \psi) + d \cos.(\lambda + \psi - \beta));$$

sed excedente angulo  $ACD$  summam angulorum  $A$  et  $B$ , habetur haec caeteris manentibus iisdem:

$$(f \sin. (\lambda + \psi) - d \sin. (\beta - \lambda - \psi)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (-f \cos. (\lambda + \psi) + d \cos. (\beta - \lambda - \psi)).$$

Si summa angulorum  $B$  et  $ACB$  sit recto minor, et angulus  $A$  minor angulo  $B$ , habetur haec aequatio:

$$(f \sin. (\lambda - \psi) - d \sin. (\beta + \lambda - \psi)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (-f \cos. (\lambda - \psi) + d \cos. (\beta + \lambda - \psi)).$$

Sin autem caeteris manentibus iisdem, angulus  $A$  excedit angulum  $B$ ; habetur haec:

$$(f \sin. (\psi - \lambda) + d \sin. (\beta + \lambda - \psi)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = d \sin. \lambda (f \cos. (\psi - \lambda) - d \cos. (\beta + \lambda - \psi)).$$

Quod si vero etiam excedat summam angulorum  $B$  et  $ACD$ ; habetur haec:

$$(f \sin. (\psi - \lambda) - d \sin. (\psi - \beta - \lambda)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (f \cos. (\psi - \lambda) - d \cos. (\psi - \beta - \lambda))$$

Si trapezium ita sit totaliter inversum, ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ ; latus  $CD$  extra latus  $CB$ ; eadem aequationes recurrunt. Si trapezium ita sit totaliter inversum, ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  extra latus  $CB$ ; prodit haec aequatio, excedente summa angulorum  $B$  et  $ACB$  rectum:

$$(-f \sin. (\lambda + \psi) + d \sin. (\beta + \lambda + \psi)) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2} \\ = a \sin. \lambda (f \cos. (\lambda + \psi) - d \cos. (\beta + \lambda + \psi)),$$

quae non nisi signis omnibus contrariis differt ab aequatione, quae in resolutione problematis fuit inventa. Quod si vero eadem summa sit recto minor, reproducitur aequatio hujus scholii prima, siquidem angulus  $A$  excedat angulum  $B$ , sin autem angulus  $B$  excedat angulum  $A$ , minor autem existat summa angulorum  $A$  et  $ACD$ , reproducitur hujus scholii aequatio secunda, cum signis contrariis. Quod si vero angulus  $B$  excedat non modo angulum  $A$ , sed etiam summam angulorum  $A$  et  $ACD$ , reproducitur hujus scholii

aequa-

aequatio tertia cum signis contrariis. Si trapezium ita sit totaliter inversum, ut totum triangulum  $ABC$  cadat intra triangulum  $ADC$ , eadem aequationes reproducentur. Igitur generalissima pro omni trapezio tam directo quam inverso, aequatio aliter exprimi nequit, quam hoc modo:

$$(\pm f \sin. (\lambda \pm \psi) \mp d \sin. (\pm \beta \pm \psi \pm \lambda)) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \\ \psi - \lambda \\ = a \sin. \lambda (\mp f \cos. (\lambda \pm \psi) \mp d \cos. (\pm \beta \pm \psi \pm \lambda)). \\ \psi - \lambda$$

Problema XIV.

§. 192. In figura quadrilatera  $ABCD$ , in- Fig. XIV.  
ter haec sex: latus  $AD = c$ ,  $BC = b$ , diagonalem  $AC = f$ , angulum  $A = \psi$ ,  $B = \lambda$ ,  $ACD = \beta$ ; aequationem invenire.

Solutio.

1) In triangulo dextro formo hanc analogiam  $AD (c) : \sin. ACD (\sin. \beta) = AC (f) :$   
 $\sin. D = \frac{f \sin. \beta}{c}$  et hinc erit  $\cos. D = \frac{r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{c}$

2) Ex his et ex sinu cosinunque anguli  $ACD$ , formo sinum et cosinum anguli tertii  $CAD$  et obtineo  $\sin. CAD = \frac{\sin. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f^2 \sin. \beta \cos. \beta}{c}$ ,  
nec non  $\cos. CAD = \frac{-\cos. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta^2}{c}$

3) Ex his et ex sinu cosinunque anguli  $A$  formo sinum anguli  $CAB$  in triangulo sinistro. Cum enim sit  $CAB = A - CAD = \psi - CAD$ ; habebitur:

$$\begin{aligned}
 \sin. (\psi - CAD) &= \\
 &= \frac{-\sin. \psi \cos. \beta r (c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \psi \sin. \beta^2}{c} \\
 &= \frac{\cos. \psi \sin. \beta r (c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. \beta \cos. \psi}{c} \\
 &= \frac{-\sin. (\beta + \psi) r (c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. (\beta + \psi)}{c} \\
 &= \sin. CAB.
 \end{aligned}$$

4) Hinc in triangulo sinistro pervenio ad hanc analogiam:  $AC: \sin. B = BC: \sin. CAB$ , h. e.  $f: \sin. \lambda = b: \frac{-\sin. (\beta + \psi) r (c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. (\beta + \psi)}{c}$  unde fit:

$$b c \sin. \lambda = -f \sin. (\beta + \psi) r (c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \psi) \quad Q. E. I.$$

## Scholion I.

§. 193. In solutione problematis XI. (§. 152.) inventus fuit sinus anguli

$$D = \frac{\sin. (\beta + \psi) r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi)}{f}$$

ac proinde in triangulo dextro statim pervenio ad hanc analogiam:  $AC: \sin. D = AD: \sin. ACD$ , h. e. symbolis substitutis:

$$f: \frac{\sin. (\beta + \psi) r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi)}{f} =$$

$= c: \sin. \beta$ , et consequenter habetur haec aequatio:  $f^2 \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi) r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b c \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi)$ . Haec aequatio a priorie formaliter quidem, sed non realiter differt, cum

si ex hac quaeras valorem  $b \text{ c } \sin. \lambda$  ad illam pervenias, et contra, si ex illa quaeras valorem  $f^2 \sin. \beta$  ad hanc pervenias, consequenter prior est posterioris una radicum quadraticarum, cujus signum radicale negativum, et posterior prioris una radicum quadraticarum adhibito signo radicali affirmativo. Prior igitur aequatio signo affirmativo adjecto generalius scribitur hoc modo:  $b \text{ c } \sin. \lambda = \pm f \sin. (\beta + \psi) \sqrt{c^2 - f^2 \sin. \beta^2} - f^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \psi)$ , cum sic radix utraque posterioris repraesentetur distinctius; et posterior generalius exhibetur hoc modo, signo negativo adjecto:  $f^2 \sin. \beta = \pm \sin. (\beta + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \text{ c } \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi)$ , cum sic radices aequationis prioris clarius repraesententur.

## Scholion II.

§. 194. Cum nomen derivativum summae angulorum  $ACB$ , et  $D$  sit  $2\pi - \beta - \lambda - \psi$ , et consequenter  $\sin. (ACB + D) = -\sin. (\beta + \lambda + \psi)$ , nec non  $\cos. (ACB + D) = \cos. (\beta + \lambda + \psi)$ , ex his et ex formatis in triangulo sinistro sinu cosinunque anguli  $ACB$  formo sinum anguli  $D$ , quem ut ante reperio:

$$\frac{\sin. (\beta + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. d \cos. (\beta + \psi)}{f}$$

et consequenter ad aequationem scholii praecedentis pervenio. Similiter ex sinu cosinunque summae angulorum  $ACB$  et  $D$ , et ex sinu cosinunque anguli  $D$ , formato sinu et cosinu anguli  $ACB$ , ex his denique et ex sinu cosinunque anguli  $B$ , formatur sinus anguli  $CAB$ , qui invenitur esse:

$$\frac{\sin. (\beta + \psi) \sqrt{c^2 - f^2 \sin. \beta^2} - f \sin. \beta \cos. (\beta + \psi)}{f} \quad \text{uti}$$

uti in resolutione fuit inventus, excepto quod signum radicale hic sit affirmativum, cum in solutione principali sit negativum, ob signi radicalis ambiguitatem, et consequenter ad priorem aequationem ut ante pervenio.

## Coroll. I.

§. 195. Ex aequatione priori statim sequitur esse latus  $BC == b ==$

$$== \frac{+f(\sin.(\beta+\psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos.(\beta+\psi))}{c \sin. \lambda}$$

sed ex aequatione posteriore in Scholio I, inventa statim sequitur esse:  $AD == c == f^2 \sin. \beta :$   
 $(\sin.(\beta+\psi) r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \cos.(\beta+\psi)).$

## Coroll. II.

§. 196. Ex aequatione primo inventa statim sequitur esse:  $\sin. \lambda ==$

$$= \frac{f(\sin.(\beta+\psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos.(\beta+\psi))}{bc}$$

et consequenter ipsum angulum  $\lambda == \text{ang. } \sin.$   
 $\frac{f(\sin.(\beta+\psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos.(\beta+\psi))}{bc}$

sed pro angulo  $ACD$  invenio esse:

$$\text{tang. } \beta = \frac{\text{tang. } \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda}{f \sec. \psi - r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \text{ tang. } \psi}$$

et consequenter ipse angulus

$$\beta = \text{ang. tang. } \frac{(\text{tang. } \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda)}{(f \sec. \psi - r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \text{ tang. } \psi)}$$

Coroll.

## Coroll. III.

§. 197. Quod si aequationes inventae ita combinentur ut prima per  $f^2 \sin. \beta$ , secunda per  $b c \sin. \lambda$  multiplicetur, ex aequatione sic prodeunte, pro habendo angulo  $A = \psi$ , obtinetur haec aequatio:  $\text{tang. } (\beta + \psi) =$

$$\frac{(f^2 \sin. \beta + b c \sin. \lambda) (f^2 \sin. \beta - b c \sin. \lambda)}{b c^2 \sin. \lambda \sqrt{(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)} - f^3 \sin. \beta \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}} \\ \text{et consequenter } \psi = \text{ang. tang.} \\ \frac{(f^2 \sin. \beta + b c \sin. \lambda) (f^2 \sin. \beta - b c \sin. \lambda) - \beta}{b c^2 \sin. \lambda \sqrt{(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)} - f^3 \sin. \beta \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}}.$$

## Coroll. IV.

§. 198. Ex utraque aequatione, posito ad abbreviandum  $\sin. \beta = m$ ,  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = p$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = q$ , elicitur haec pro diagonali aequatio:

$$f = \frac{\sqrt{(c^2 p^2 - 2 b c h m q \pm c p \sqrt{(c^2 p^2 - 4 b h m (c q + b h m))}}}{m \sqrt{2}}.$$

## Scholion III.

§. 199. Omnes casus hujus problematis, excepto sexto, etiam Trigonometriae subsunt, per quam fere facilius expediuntur, sed solutiones tetragonometricas tamen pro his casibus elicui, quia satis expedite ex aequationibus eruantur. Sextus casus quo ex invenienda diagonali figura construenda proponitur, novum in Geometria practica sistit problema, cujus utilitas cum pulchritudine certat, cujus solutionem per aequationem quadraticam satis utilem et concinnam exhibui.

Coroll.

## Coroll. V.

§. 200. Si in aequatione primo inventa ponantur anguli  $A$  et  $ACD$  sinul sumti aequales duobus rectis, evanescente termino inter medio fit  $f^2 \sin. \beta = bc \sin. \lambda$ , quae aequatio resolvitur in hanc analogiam:  $f^2 : bc = \sin. \lambda : \sin. \beta$ , quae hoc suppeditat

## Theorema.

Si in quadrilatero angulus combinationis una cum angulo partiali dextro ad diagonalem fit aequalis duobus rectis; erit quadratum diagonalis ad reclangulum ex lateribus oppositis, ut sinus anguli qui in sinistro triangulo diagonali opponitur, ad sinum anguli, qui in dextro triangulo, infimo lateri opponitur, sed idem etiam ex aequatione pro diagonali statim sequitur cum

fiat  $f = \frac{r(chm)}{m}$  et consequenter  $f^2 m = bc h$ . Si

praeterea ponatur  $b = c$ , erit  $f^2 : c^2 = f^2 : b^2 = \sin. \lambda : \sin. \beta$ . Si sit  $f = b$ ; erit  $f : c = \sin. \lambda : \sin. \beta$ ; et si  $f = c$  erit  $f : b = \sin. \lambda : \sin. \beta$ .

## Coroll. VI.

§. 201. Si iidem anguli simul sumti sint uni recto aequales, aequatio pro diagonali in hanc

mutatur:  $f = \frac{r(c^2 \pm cr(c^2 - 4b^2 \sin. \beta^2 \sin. \lambda^2))}{\sin. \beta r^2}$ ,

unde fit, quemadmodum etiam ex aequatione, primo inventa, sine operatione statim patet,  $bc \sin. \lambda = f r(r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2))$  vel etiam  $bc \sin. \lambda = f r(c^2 - f^2 \cos. \psi^2)$ , quae aequationes in

has



has analogias resolvuntur:  $f : b \sin. \lambda = c : r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) = c : r(c^2 - f^2 \cos. \psi^2)$  qua sup-  
peditat hoc

*Theorema.*

Si in trapezio angulus combinationis una cum angulo dextro partiali ad diagonalem superiori, sit uni recto aequalis, diagonalis erit ad normalem  $Cb$  ab extremo suo superiori in sinistrum latus demissam, ut latus inferius ad continuationem dextri lateris  $Dd$  inter sui extremum imum et normalem ab angulo combinationis in se demissam.

*Coroll. VII.*

§. 202. Si ponatur angulus  $B$  aequalis duobus rectis, lateribus  $AB, BC$ , in diagonalem incidentibus et trapezio in triangulum  $ACD$  abeunte; aequatio pro diagonali inmutatur in hanc:  $c \sin. (\beta + \psi) = f \sin. \beta$ , unde haec analogia:  $f : \sin. (\beta + \psi) = c : \sin. \beta$ , hoc ipso igitur aequationes et operationes verificantur. Idem ex aequatione posteriore in scholio I. inventa statim sequitur; at ex aequatione, quae in prima solutione fuit inventa sequitur fore:  $\tan. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) = f \sin. \beta$ , id quod ex aequatione generali pro diagonali vel altera illa in scholio I. inventa contra spem omnem sequi non videtur; quia vero est  $\sin. (\beta + \psi)^2 + \cos. (\beta + \psi)^2 = 1$ , si aequationis  $f^2 \sin. \beta^2 = c^2 \sin. (\beta + \psi^2)$  membrum sinistrum per hanc unitatem multiplicetur, et aequatio reducatur, obtinebitur uti prius:  $\tan. (\beta + \psi) r(f^2 - f^2 \sin. \beta^2) = f \sin. \beta$ , unde elicitur hoc trigonometricum

*Theo.*

*Theorema.*

$f: r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) = \text{tang. } (\beta + \psi): \sin. \beta.$   
 In omni triangulo obliquangulo latus uni obliquo oppositum est ad rectum inter verticem ejusdem anguli, et perpendicularum interceptam, ut tangens ejusdem anguli ad sinum anguli perpendicularo oppositi.

*Scholion IV.*

§. 203. Existente angulo  $D$  quadrilateri  $ABCD$  sive trianguli dextri  $ACD$  acuto, valet signum radicale affirmativum, et tangens affirmativum, ob affirmativum cosinum; sed existente angulo  $D$  obtuso, valet signum radicale negativum, et tangens negativum, ob negativum cosinum, ut sit in casu priori:  $f: + r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) = + \text{tang. } (\beta + \psi): \sin. \beta$  at in posteriori,  $f: - r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) = - \text{tang. } (\beta + \psi): \sin. \beta.$

*Coroll. VIII.*

§. 204. Quod si ponatur angulus  $ACD = \beta = 0$ , ex aequatione scholii I. manifesto sequitur esse:  $\text{tang. } \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) = b \sin. \lambda.$  At ex aequatione, quae in ipsa resolutione fuit inventa sequitur statim,  $b \sin. \lambda = f \sin. \psi$ , cujus membra si quadrentur, et sinistrum per  $\sin. \psi^2 + \cos. \psi^2$  multiplicetur, facta reductione ex eadem obtinetur etiam  $\text{tang. } \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) = b \sin. \lambda$ , quae aequatio in hanc resolvitur analogiam  $b: r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) = \text{tang. } \psi: \sin. \lambda$ , h. e.  $BC: AB = \text{tang. } A: \sin. B$ , ex qua sequitur hoc trigonometricum

*Theo-*

## Theorema.

In omni triangulo obliquangulo, si ab angulo uno in latus oppositum demittatur normalis; erit latus  $BC$  ad segmentum  $AB$ , ut tangens anguli isti lateri oppositi ad sinum anguli huic oppositi.

## Coroll. IX.

§. 205. Si angulus  $B$  sit aequalis tribus rectis, cadente vertice  $B$ , ultra diagonalem intra vel extra triangulum  $ACD$ , et trapezio inverso prodeunte, fiet diagonalis:

$$f = \frac{r(c^2 p^2 + 2bcmq \pm cp r(c^2 p^2 + 4bm(cq - bm)))}{m r^2}$$

Si vero angulus  $A$  sit tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et trapezio inverso rursus prodeunte, fit pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(c^2 \cos. \beta^2 - 2bch \sin. \beta^2 \mp c \cos. \beta \sin. \beta r^2)}{\sin. \beta r^2}$$

$$\frac{r(c^2 \cos. \beta^2 - 4bh \sin. \beta^2 (c + bh))}{\sin. \beta r^2}$$

## Coroll. X.

§. 206. Si angulus  $B$  sit rectus fit aequatio pro diagonali:

$$f = \frac{r(c^2 p^2 - 2bcmq \pm cp r(c^2 p^2 - 4bm(cq + bm)))}{m r^2}$$

Si vero angulus  $ACD$  sit rectus habetur haec:

$$f = \frac{r(c^2 p^2 - 2bchq \pm cp r(c^2 p^2 - 4bh(cq + bh)))}{r^2}$$

Sed si uterque simul rectus ponatur, habetur:

$$f = \frac{r(c^2 \cos. \psi^2 + 2bc \sin. \psi \pm c \cos. \psi}{r^2} \\ r(c^2 \cos. \psi^2 - 4b(b - c \sin. \psi))$$

Si denique angulus  $A$  sit rectus, fit aequatio:

$$f = \frac{r(c^2 \cos. \beta^2 + 2bc h \sin. \beta^2 \pm c \cos. \beta}{\sin. \beta r^2} \\ r(c^2 \cos. \beta^2 - 4bh \sin. \beta^2 (bh - c))$$

### Coroll. XI.

§. 207. Si angulus  $ACD = \beta$  negativus ponatur, ut triangulum dextrum intra finistrum cadat, et prodeat trapezium inversum; aequatio primo inventa in hanc mutatur:  $bc \sin. \lambda = -f \sin. (\psi - \beta) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta)$ , at aequatio in scholio primo inventa fit:  $f^2 \sin. \beta = bc \sin. \lambda \cos. (\psi - \beta) - c \sin. (\psi - \beta) r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)$ ; sed aequatio pro diagonali quoad signa ita mutatur, denotante  $p \sin. (\psi - \beta)$ . Sed  $q \cos. (\psi - \beta)$

$$f = \frac{r(c^2 p^2 + 2bchmq \pm cp(c^2 p^2 + 4bh m(cq - bh m)))}{m r^2}$$

Si in his aequationibus ponatur angulus  $A = ACD$ , fiet:  $f^2 \sin. \beta = bc \sin. \lambda$ , unde haec analogia:  $f^2 : bc = \sin. \lambda : \sin. \beta$  vel  $f : b \sin. \lambda = c : f \sin. \beta$  unde haec

### Theoremata.

$AC^2 : ADBC = \sin. B : \sin. ACD$  nec non  $AC : Cb = AD : Ad$ , triangula vero  $ACb$  et  $ADd$ , sunt similia.

Coroll.

## Coroll. XII.

§. 208. Si anguli  $A$  et  $ACD$ , ponantur simul sumti aequales tribus rectis, ut fiat  $p = \sin.(\beta + \psi) = -1$ , sed  $q = \cos.(\beta + \psi) = 0$  fiet

$$f = \frac{r(c^2 \pm c r(c^2 - 4b^2 h^2 m^2))}{m r^2}$$

## Coroll. XIII.

§. 209. Si ponatur  $c^2 p^2 = 4bhm(cq + bmk)$  ut signum radicale dextrimum evanescat, fiet aequatio pro diagonali  $f = \frac{r(c^2 p^2 - 2bchmq)}{m r^2}$  vel etiam pro  $c^2 p^2$  substituto suo valore

$$f = \frac{r(bh(cq + 2bmk))}{r^m} =$$

$$= \frac{r b \sin. \lambda (c \cos. (\beta + \psi) + 2b \sin. \lambda \sin. \beta)}{r \sin. \beta}$$

Fit autem in hoc casu per hanc positionem:

$$\text{latus } AD = c = \frac{2bhm(q \pm l)}{p^2}, \text{ quod si}$$

vero ponatur  $c^2 p^2 = 2bchmq$  fiet

$$f = \frac{r(cp r(-2bhm(cq + bhm)))}{m r^2}, \text{ quae aequa-}$$

tio est imaginaria nisi vel  $h$ , vel  $m$ , vel  $q$ , negative sumatur, sic enim fiet

$$f = \frac{r(cp r(2bhm(cq - bhm)))}{m r^2}, \text{ fit autem in}$$

$$\text{hoc casu } c = \frac{2bhm q}{p^2} = \frac{2b \sin. \lambda \sin. \beta \cos. (\beta + \psi)}{\sin. (\beta + \psi)^2}$$

inde sequitur,  $c \tan. (\beta + \psi) = \sin. \lambda \sin. \beta : \sin. (\beta + \psi)$ .

## Coroll. XIV.

§. 210. Si in aequatione primo inventa ponatur  $c=f$ , et adhibeatur signum radicale negativum ut in resolutione prodiit; aequatio mutatur in hanc:  $b \sin. \lambda = -f \sin. (2\beta + \psi)$ , unde haec analogia  $b : -\sin. \sin. (2\beta + \psi) = f : \sin. \lambda$ . Si vero in aequatione in Scholio I. inventa ponatur  $b=f$  et signum affirmativum adhibeatur; aequatio mutatur in hanc:  $f \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi - \lambda)$ , unde haec analogia:  $f : \sin. (\beta + \psi - \lambda) = c : \sin. \beta$ , quarum analogiarum utraque vulgaria Theoremata trigonometrica sistit, et consequenter operationes verificat.

## Scholion V.

§. 211. Aequatio inventa in resolutione huius problematis pro trapezio directo valet, excedente summa angulorum  $ACB$  et  $D$  angulum rectum, verum existente eadem recto minore et simul angulo  $A$  majore angulo  $ACD$ ; valet haec aequatio:  $b c \sin. \lambda = f \sin. (\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2 - f^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta))}$ . Sed existente angulo  $ACD$  majore angulo  $A$  valet haec:  $b c \sin. \lambda = -f \sin. (\beta - \psi) \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f^2 \sin. \beta \cos. (\beta - \psi)}$ . Generalis igitur aequatio pro omni trapezio directo est talis:  $b c \sin. \lambda = \pm f \sin. (\beta \pm \psi) \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f^2 \sin. \beta \cos. (\beta \pm \psi)}$ .

Praeter has variationes non occurrunt nisi quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur. Si trapezium sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ , existente summa angulorum  $ACD$  et  $D$  recto majore,

maiore, et angulo  $A$  maiore angulo  $ACD$ ; aequatio prima cum signis contrariis reproducitur; sed existente angulo  $ACD$  maiore angulo  $A$ ; reproducitur aequatio secunda cum signis contrariis. Quod si vero summa angulorum  $D$  et  $ACD$  sit minor recto; reproducitur aequatio, quae in ipsa solutione problematis fuit inventa cum signis contrariis. Caeterum quomodocunque trapezium sit sive partialiter sive totaliter inversum; ex simplicitate et forma aequationis patet, plures jam allatis variationes in ipsa occurrere non posse, quare generalissima aequatio erit huiusmodi:  $b \text{ c } \sin. \lambda = \mp f \sin. (\beta \pm \psi)$   
 $\sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)} = f \sin. \beta \cos. (\beta \pm \psi)$

*Problema XV.*

§. 212. In figura quadrilatera  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $AD=c$ , diagonalem  $AC=f$ , angulum  $A=\psi$ ,  $ACD=\beta$ : aequationem invenire. Fig. XV.

*Solutio.*

1). Cum sit ex resolutione problematis XII.

$$(\S. 165. \text{ num. 1.}) \quad Ab = \frac{a^2 + f^2 - b^2}{2 \psi} \text{ vel } \frac{b^2 + f^2 - a^2}{2 f}$$

et ex resolutione problematis antecedentis (§. 192. num. 2.) habeatur:

$$\sin. CAD = \frac{\sin. \beta \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)} + f \sin. \beta \cos. \beta}{c}$$

$$\text{et } \cos. CAD = \frac{-\cos. \beta \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)} + f \sin. \beta^2}{c}$$

ex his et ex sinu cofinaque anguli  $A$  formo  
cofinum anguli  $CAB$ , quem invenio esse

$$\begin{aligned} &= \cos. \psi - CAD = \\ &= \frac{-\cos. \psi \cos. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \cos. \psi \sin. \beta^2}{c} \\ &+ \frac{\sin. \psi \sin. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \psi \sin. \beta \cos. \beta}{c} \\ &= \frac{-\cos. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta \sin. (\beta + \psi)}{c} \end{aligned}$$

2) Hinc in triangulo rectangulo  $ABb$  ad hanc  
analogiam pervenio 1:  $AB = \cos. CAB : AB$  h. e.

$$1 : a = \frac{-\cos. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta \sin. (\beta + \psi)}{c} : \frac{a^2 + f^2 - b^2}{2f} \text{ et hanc}$$

aequationem obtineo:  $\pm (a^2 + f^2 - b^2) c = 2af^2 \sin. \beta$   
 $\sin. (\beta + \psi) - 2af \cos. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)$   
ubi, si latus  $AB > BC$ , valet signum superius,  
sed si  $BC > AB$ , inferius. Q. E. I.

Coroll. I.

§. 213. Ex hac aequatione statim obtinetur

$$\begin{aligned} \text{latus } BC = b &= \frac{r((a^2 \pm f^2)c \pm 2af \cos. (\beta + \psi))}{rc} \\ &= \frac{r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) \mp 2af^2 \sin. \beta \sin. (\beta + \psi)}{rc} \end{aligned}$$

Ubi signa superiora valent, si latus  $AB > BC$ ,  
sed inferiora, si latus  $AB < BC$ . Latus vero  $AB$   
obtinetur per hanc aequationem quadraticam  
ad.



$$\text{adfectam: } a = \frac{\pm f(fmp - q\sqrt{c^2 - f^2 m^2})}{c}$$

$$\frac{\pm \sqrt{(fmp - q\sqrt{(c^2 - f^2 m^2)^2 f^2 + (b^2 \pm f^2)c^2})}}{c}$$

Ubi si latus  $BC > AB$  valet signum negativum termini finistimi in dextro aequationis membro, sed affirmativum quadrati  $f^2$  sub signo radicali. Sed in casu quo  $AB > BC$  valet affirmativum in termino finistimo dextri membri, sed negativum quadrati  $f^2$  sub signo radicali; posui autem ad abbreviandum  $\sin. \beta = m$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = p$ , et  $\cos. (\beta + \psi) = q$ .

### Coroll. II.

§. 214. Sit ad abbreviandum  $\frac{a^2 + f^2 - b^2}{2af}$

vel etiam  $\frac{b^2 + f^2 - a^2}{2af} = h$ , sed finibus imposita

nomina maneant, et factis substitutionibus erit aequatio abbreviata:  $q\sqrt{c^2 - f^2 m^2} = fmp - bc$ , ex qua operatione absoluta invenitur esse:

$$\text{latus } AD = c = \frac{fm(-hp \pm q\sqrt{1 - h^2})}{q^2 - h^2}$$

### Coroll. III.

§. 215. Pro inveniendâ diagonali, manentibus ad abbreviandum iisdem nominibus, factis substitutionibus et transpositionibus, erit aequatio abbreviata:  $f^2(2amp - c) \mp (a^2 - b^2)c = 2afq\sqrt{c^2 - f^2 m^2}$ , ex qua sumtis quadratis, facta reductione, concinnatione et omni operatione

absoluta habetur haec aequatio quadratica affecta:

$$f = \frac{r(2a^2c^2q^2 - (a^2 - b^2)(c^2 - 2acmp) \pm 2acq}{r(4am(am - cp) + c^2)}$$

$$\frac{r(a^2c^2q^2 - (a^2 - b^2)(c^2 - 2acmp) - m^2(a^2 - b^2))}{r(4am(am - cp) + c^2)}$$

*Scholion I.*

§. 216. Cum ex resolutione problematis XII.

n. 3. fit  $\sin. D = \frac{\sin.(\beta + \psi) r(a^2 - h^2) - h \cos.(\beta + \psi)}{a}$ ,

ubi positum fuit  $h = \frac{r(a^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2)}{4f^2}$  in

triangulo dextro, statim habetur haec analogia  $AC : \sin. D = AD : \sin. ACD$ , h. e.

$f : \frac{\sin.(\beta + \psi) r(a^2 - h^2) - h \cos.(\beta + \psi)}{a} = c : \sin. \beta$

et consequenter haec aequatio:  $af \sin. \beta = c \sin.(\beta + \psi) r(a^2 - h^2) - ch \cos.(\beta + \psi)$ .

*Coroll. IV.*

§. 217. Ex hac aequatione obtinetur pro angulo  $ACD$  obtinendo haec aequatio:

$\text{tang. } \beta = \frac{c(\sin. \psi) r(a^2 - h^2) - h \cos. \psi}{af - c(h \sin. \psi + \cos. \psi r(a^2 - h^2))}$ , vel etiam

$\text{tang. } \beta = \frac{c \text{ tang. } \psi r(a^2 - h^2) - ch}{af \sec. \psi - ch \text{ tang. } \psi - c r(a^2 - h^2)}$ ,

et consequenter

$\beta = \text{ang. tang. } \frac{(c \text{ tang. } \psi r(a^2 - h^2) - ch)}{(af \sec. \psi - ch \text{ tang. } \psi - c r(a^2 - h^2))}$ ,  
ex

ex eadem aequatione pro angulo  $A$  pervenio ad hanc aequationem:

$$\sin. (\beta + \psi) = \frac{f \sin. \beta \sqrt{(a^2 - h^2)} \pm h \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}}{a c}$$

et hinc ipse angulus:

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{(f \sin. \beta \sqrt{(a^2 - h^2)} \pm h \sqrt{(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)})}{a c} - \beta.$$

*Scholion II.*

§. 218. Solus casus, quo diagonalis quaeritur Tetragonometriae proprius, novum in Geometria practica suppeditat problema satis utile, pulchrum et elegans. Caeteri casus quinque utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, sed trigonometricae facilius expediuntur, quos tamen evolvi cum ex aequatione breviter et expedite sequantur.

*Coroll. V.*

§. 219. Si anguli  $A$  et  $ACD$  simul sumti sint aequales duobus rectis, aequatio pro diagonali in hanc contrahitur:

$$f = \frac{\sqrt{(2 a^2 c^2 - (a^2 - b^2) c^2 \pm 2 a c \sqrt{(c^2 + 4 a^2 m^2)} (c a^2 c^2 - (a^2 - b^2) (c^2 + m^2 (a^2 - b^2)))}}{\sqrt{(c^2 + 4 a^2 m^2)}}$$

Quod si vero iidem anguli simul sumti sint uni recto aequales; aequatio in hanc contrahitur:

$$f = \frac{\sqrt{(a^2 - b^2)' c}}{2 a m - c}.$$

Sed in hypothesi angulorum

K 5

A

$A$  et  $ACD$  duobus rectis aequalium, sequitur ex aequatione in scholio I. inventa esse

$$f \sin. \beta = \frac{ch}{a} \text{ et consequenter } c : \sin. \beta = \frac{h}{a}, \text{ quam}$$

analogiam veram esse patet ex eo, quod ex hypothefi sequatur angulum  $CAB$ , cujus finus est  $\frac{h}{a}$ , aequalem esse angulo  $D$ . Sed in hypo-

thefi eorundem uni recto aequalium fit ex eadem aequatione:  $f \sin. \beta = \frac{c \sqrt{a^2 - h^2}}{a}$  unde haec

$$\text{analogia: } c : \sin. \beta = f : \frac{\sqrt{a^2 - h^2}}{a}, \text{ quam si in}$$

hypothefin et figuram oculos et mentis aciem dirigas, veram esse videbis.

### Coroll. VI.

§. 220. Quod si angulum  $ACD$  evanescere ponamus, lateribus  $AD$ ,  $DC$ , in diagonalem  $AC$  incidentibus et trapezio in triangulum  $ABC$  abeunte; aequatio pro diagonali in hanc abit:  $f = \sqrt{2a^2q^2 + b^2 - a^2 \pm 2aq\sqrt{a^2q^2 + b^2 - a^2}}$ , et hinc rursus extracta radix suppeditat hanc aequationem:  $f = \pm aq \pm \sqrt{a^2q^2 - a^2 + b^2}$ , vel etiam  $f = \pm a \cos. \psi \pm \sqrt{a^2 \cos. \psi^2 - a^2 + b^2}$ , quae in hanc mutatur:  $f = \pm a \cos. \psi \pm \sqrt{b^2 - a^2 \sin. \psi^2}$ ; id quod per elementa Geometriae manifeste verum esse patet, et operationes consequenter hoc ipso verificantur.

Coroll.

## Coroll. VII.

§. 221. Si anguli  $A$  et  $ACD$  ponantur simul aequales tribus rectis; aequatio generalis in haec

$$\text{abit: } f = \frac{r(b^2 - a^2)c}{r(c + 2am)} = \frac{r(b^2 - a^2)c}{(c + 2a \sin \beta)}, \text{ quae}$$

ne sit imaginaria, debet esse latus  $BC$  majus latere  $AC$ , vel si minus, debet esse angulus  $ACD$  negativus et  $c < 2a \sin \beta$ . Sed ex aequatione

$$\text{scholii I. fit } -f \sin \beta = \frac{-cr(a^2 - h^2)}{a}, \text{ unde haec}$$

$$\text{analogia } c : -\sin \beta = f : \frac{-r(a^2 - h^2)}{a}.$$

## Coroll. VIII.

§. 222. Quod si latera  $AD$ , et  $BC$  sint aequalia inter se; aequatio pro diagonali in hanc contrahitur:  $f = 2acq : r(4am(am - cp) + c^2)$ , si vero ponatur  $c = 2amp$ , aequatio in hanc contrahitur:

$$f = \frac{r(2a^2c^2q^2 \pm 2acq r(a^2c^2q^2 + m^2(a^2 - b^2)^2))}{2amq},$$

$$\text{vel etiam } f = \frac{r(c(acq \pm r(a^2c^2q^2 + m^2(a^2 - b^2)^2))}{m r 2aq}.$$

## Coroll. IX.

§. 223. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, pro resolvendo novo problemate ad triangula pertinente, haec pro-

dit

dit aequatio pro recta  $AC$ , ab angulo  $C$  in latus oppositum  $BD$  ducta.

$$f = \frac{r(2a^2c^2q^2 - (a^2 - b^2)(c^2 + 2acm^2) \pm 2acq}{r(4am^2(a+c^2) + c^2)}$$

$$\frac{r(a^2c^2q^2 - (a^2 - b^2) \times (c^2 + 2acm^2) - m^2(a^2 - b^2))}{r(4am^2(a+c^2) + c^2)}$$

*Scholion III.*

§. 224. Sed in hac aequatione littera  $q$  denotat  $-\cos. \beta$ , cum in aequatione generali denotet  $\cos. (\beta + \psi)$ , verum in triangulo totali non dantur nisi duo latera  $BD$ ,  $BC$ , et pars  $ECD$  anguli  $C$ , in partiali triangulo  $EBC$  non dantur nisi duo latera  $BE$ ,  $BC$ , in partiali  $DCE$  datur latus  $AD$  et angulus oppositus  $ECD$ .

*Coroll. X.*

§. 225. Si in aequatione primo inventa ponatur  $c=f$ , aequatio adhibito signo radicali affirmativo mutatur in hanc  $a^2 + f^2 - b^2 = -2af \cos. (2\beta + \psi)$ , unde fit  $b^2 = a^2 + f^2 + 2af \cos. (2\beta + \psi)$ , id quod per inspectionem figurae et principia geometrica verum esse liquet, quo igitur aequatio verificatur.

*Scholion IV.*

§. 226. Aequatio hujus problematis pro trapezio directio valet in hypothesi figurae constructae, cadente perpendicularo intra figuram et summa angulorum  $D$  et  $ACD$  excedente rectum; verum existente eadem recto minore et angulo  $ACD$  angulum  $A$  excedente, valet haec aequa-

aequatio:  $(a^2 + f^2 - b^2) c = 2af \cos. (\beta - \psi)$   
 $r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - 2af^2 \sin. \beta \sin. (\beta - \psi)$  vel  
 etiam haec altera:  $(a^2 + f^2 - b^2) c = 2af \cos. (\psi - \beta)$   
 $r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + 2af^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta)$ , quare  
 generalis aequatio pro omni trapezio directo erit  
 talis:  $(a^2 + f^2 - b^2) c = \mp 2af \cos. (\beta \pm \psi)$   
 $r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) \pm 2af^2 \sin. \beta \sin. (\beta \pm \psi)$

Si trapezium ita sit partialiter inversum ut totum  
 triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ ,  
 excedente summa angulorum  $D$  et  $ACD$  rectum,  
 et angulo hoc illo majore, reproducitur aequatio  
 prima cum signis contrariis; sed angulo  $A$  ex-  
 cedente angulum  $ACD$  recurrit secunda cum  
 signis contrariis. Verum existente summa eorun-  
 dem recto minore; recurrit ipsa aequatio in so-  
 lutione problematis inventa cum signis contrariis.  
 Quod si trapezium ita sit totaliter inversum, ut  
 latus  $AD$  sit intra latus  $AB$ , latus autem  $CD$   
 extra latus  $CB$ , eadem variationes reproducen-  
 tur, verum quomodocunque figura varietur, ex  
 forma aequationis patet plures variationes locum  
 habere non posse, quare generalis aequatio alla-  
 ta pro trapezio directo, valet etiam pro omni  
 inverso.

### Problema XVI.

§. 227. In figura quadrilatera proposita Fig. XVI.  
 $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB = a$ ,  $AD = c$ , 1. 2.  
 diagonalem  $AC = f$ , et tres angulos  $A = \psi$ ,  $B = \lambda$   
 et denique  $ACD = \beta$ ; aequationem invenire.

*Solutio.*

*Solutio.*

Cum sit in ploblem. XIII. schol. I. (§. 176.)

$$\text{inventus } \sin. D = - \frac{\sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

$$\frac{-a \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{f} \text{ in triangulo dextro statim}$$

pervenio ad hanc analogiam:  $AC : \sin. D = AD :$

$$\sin. ACD, \text{ h. e. } f : \frac{\sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

$$\frac{-a \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{f} = c : \sin. \beta \text{ et consequen-}$$

ter habetur haec aequatio:  $f^2 \sin. \beta = - c \sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a c \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi).$

*Scholion I.*

§. 228. Ad eandem aequationem paullo aliter pervenitur hoc modo: Cum sit sinus summae angulorum  $A, B, ACD, \sin. (\beta + \lambda + \psi)$  et cosinus  $\cos. (\beta + d + \psi)$ , sinus autem anguli  $ACB$  sit  $\frac{a \sin. \lambda}{f}$  et cosinus,  $\frac{r (f^2 - a^2 \sin. d^2)}{f}$ ;

erit ex his formatus sinus summae omnium angulorum  $A, B, C, = \frac{\sin. (\beta + \lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f} + \frac{a \sin. \lambda \cos. (\beta + d + \psi)}{f} = \sin. (A + B + C).$

Quare cum sit propter summam omnium angulorum in quadrilatero aequalem quatuor rectis; angulus  $D = 2\pi - A - B - C$ ; erit;  $\sin. 2\pi - (A + B + C) =$



$$\begin{aligned}
 &= \sin.(A+B+C) = \frac{\sin.(\beta+\lambda+\psi)}{f} \\
 &\frac{r(f^2 - a^2 \sin.\lambda^2) - a \sin.\lambda \cos.(\beta+\lambda+\psi)}{f} \text{ ob } \sin \\
 &2\pi = 0 \text{ et } \cos. 2\pi = 1, \text{ et consequenter ad eandem} \\
 &\text{ac prius aequationem pervenitur.}
 \end{aligned}$$

## Solutio altera.

$$\begin{aligned}
 &1) \text{ Cum resolutione probl. XIV. (§. 192.) habeatur:} \\
 &\sin. CAD = \frac{\sin. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta \cos. \beta}{c} \text{ et} \\
 &\cos. CAD = \frac{-\cos. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta^2}{c} \\
 &\text{et ex his in solutione problematis XV.} \\
 &(\S. 212. num. 1.) formatus sit \\
 &\cos. CAB = \frac{-\cos. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta \sin. (\beta + \psi)}{c} \\
 &\text{restat formatio sinus ejusdem anguli, et obtinetur:} \\
 &\sin. (\psi - CAD) = \frac{-\sin. \psi \cos. \beta r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) + f \sin. \beta^2 \sin. \psi}{c} \\
 &\quad - \frac{\sin. \beta \cos. \psi r(c^2 - f \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. \beta \cos. \psi}{c} \\
 &\quad - \frac{\sin. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. (\beta + \psi)}{c} \\
 &= \sin. CAB.
 \end{aligned}$$

2) Ex his et ex sinu cosinuque anguli *B* formo sinum anguli tertii *ACB*, quem invenio esse

$$\begin{aligned}
& \frac{-\sin. \lambda \cos. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{c} \\
& + \frac{f \sin. \beta \sin. \lambda \sin. (\beta + \psi)}{c} \\
& - \frac{\cos. \lambda \sin. (\beta + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{c} \\
& - \frac{f \sin. \beta \cos. \lambda \cos. (\beta + \psi)}{c} \\
& \frac{-\sin. (\beta + \lambda + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{c} \\
& \frac{-f \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{c} = \sin. ACB.
\end{aligned}$$

3) Jam in triangulo sinistro pervenio ad hanc analogiam:  $AC : \sin. B = AB : \sin. ACB$ , h. e.  $f : \sin. \lambda = a :$

$$\frac{-\sin. (\beta + \lambda + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}{c}$$

$\frac{-f \sin. \beta (\cos. (\beta + \lambda + \psi))}{c}$  et consequentur ob-

tinetur haec aequatio:  $ac \sin. \lambda = -f \sin. (\beta + \lambda + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi)$ . Q. E. I.

### Scholion II.

§. 229. Formatio sinus anguli  $ACB$  etiam aliter obiri poterat et quidem hoc modo. Sinus summae angulorum  $ACB$  et  $D$ , est  $-\sin. (\beta + \lambda + \psi)$  et cosinus  $\cos. (\beta + \lambda + \psi)$ , sinus autem anguli  $D$  est  $\frac{f \sin. \beta}{c}$  et cosinus  $r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)$  hinc erit:

*fin.*

$$\sin. (ACB + D - D) = \frac{-\sin. (\beta + d + \psi)}{c}$$

$$\frac{r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{c} = \sin. ACB,$$

Idem prorsus ac ante, et consequenter ad eandem aequationem pervenio:

### Scholion III.

§. 230. Prior aequatio est posterioris, et posterior prioris radix quadratica negativa; nam si ex hac posteriore quaeras valorem  $f^2 \sin. \beta$ , obtinebis  $f^2 \sin. \beta = -ac \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi) \pm c \sin. (\beta + \lambda + \psi) r(c^2 - a^2 \sin. d^2)$  et si ex priore quaeras valorem  $ac \sin. \lambda$ , habebis  $ac \sin. \lambda = -f^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi) \pm f \sin. (d + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)$ , quamobrem etiam ob ambiguitatem signi radicalis, terminum dextri membri signo radicali affectum ponere licet affirmativum, ut radices affirmativae prodeant; aequationes autem non realiter, sed formaliter, differunt.

### Coroll. I.

§. 231. Ex aequatione priore statim obtinetur latus  $AD = c = f^2 \sin. \beta : (c \sin. (\beta + \lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - ac \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi))$ . Sed ex aequatione posteriore statim incurrit in oculos, esse latus  $AB = a =$

$$= \frac{f \sin. (\beta + d + \psi) r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{c \sin. \lambda}.$$

L

Coroll.

## Coroll. II.

§. 232. Pro angulo  $ACD$  obtinendo habetur ex aequatione priore haec tangentialis aequatio:  
 $\text{tang. } \beta =$

$$\frac{c \text{ tang. } (\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a c \sin. \lambda}{f^2 \sec. (\lambda + \psi) - a c \sin. \lambda \text{ tang. } (\lambda + \psi) - c \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda)}$$

Sed ex aequatione posteriore habetur pro angulo  $B$   
 $\text{tang. } \lambda =$

$$\frac{f \text{ tang. } (\beta + \psi) \mathcal{R}(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f^2 \sin. \beta}{-a c \sec. (\beta + \psi) - f^2 \sin. \beta \text{ tang. } (\beta + \psi) - f \mathcal{R}(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}$$

consequenter ipsi anguli:

$\beta = \text{ang. tang.}$

$$\frac{(c \text{ tang. } (\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a c \sin. \lambda)}{(f^2 \sec. (\lambda + \psi) - a c \sin. \lambda \text{ tang. } (\lambda + \psi) - c \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2))}$$

et  $\lambda = \text{ang. tang.}$

$$\frac{f \text{ tang. } (\beta + \psi) \mathcal{R}(c^2 - f^2 \sin. \beta^2) - f^2 \sin. \beta}{a c \sec. (\beta + \psi) - f^2 \sin. \beta \text{ tang. } (\beta + \psi) - f \mathcal{R}(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}$$

## Coroll. III.

§. 233. Pro obtinendo angulo  $A$  combinentur aequationes ita, ut prior per  $a c \sin. \lambda$ , posterior per  $f^2 \sin. \beta$  multiplicetur, et ex aequatione sic prodeunte obtinebitur haec aequatio tangentialis:  
 $\text{tang. } (\beta + \lambda + \psi) =$

$$\frac{(a c \sin. \lambda + f^2 \sin. \beta) \mathcal{R}(a c \sin. \lambda - f^2 \sin. \beta)}{a^2 \sin. \lambda \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - f^3 \sin. \beta \mathcal{R}(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}$$

et consequenter ipse angulus quaesitus erit:

$\psi = \text{ang. tang.}$

$$\frac{(a c \sin. \lambda + f^2 \sin. \beta) (a c \sin. \lambda - f^2 \sin. \beta) - \beta - \lambda}{a^2 \sin. \lambda \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - f^3 \sin. \beta \mathcal{R}(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)}$$

Coroll.

## Coroll. IV.

§. 234. Posito ad abbreviandum  $\sin. \beta = m$ ,  
 $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. (\beta + d + \psi) = p$ ,  $\cos. (\beta + d + \psi) = q$ ,  
 pro diagonali ex utraque aequatione idem hic  
 valor elicitur:  $f = \frac{r(c^2 p^2 - 2acmhq \pm cp}{m r^2}$

$$\frac{r(c^2 p^2 - 4acmh(cq + amh))}{m r^2}$$

## Scholion IV.

§. 235. Inter sex casus in aequatione contentos et jam solutos, non datur nisi unus Tetragonometriae proprius, quo diagonalis quaeritur, qui igitur problema novum utile juxta ac pulchrum in Geometria practica suppeditat. Caeteri quinque casus, utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, ita tamen ut trigonometricae expeditius solvantur, quos tamen ideo evolvi, quia ex aequationibus facile deducuntur.

## Coroll. V.

§. 236. Si omnes anguli  $A, B, A, C, D$ , simul sumti aequentur duobus rectis, aequatio pro diagonali in hanc mutatur  $f = \frac{r a c h}{m}$ , unde

fit  $f^2 \sin. \beta = a c \sin. \lambda$ , quod idem ex aequationibus primo inventis statim consequitur, quae aequatio in hanc resolvitur analogiam:  $f^2 : ac = \sin. \lambda : \sin. \beta$  unde hoc

## Theorema.

Si in trapezio tres anguli  $A, B, ACD$ , simul sumti aequentur duobus rectis; erit quadratum

diagonalis ad rectangulum ex lateribus contiguis  $AB$ ,  $AD$ , ut sinus anguli, qui diagonali opponitur in triangulo sinistro, ad sinum anguli adjacentis in dextro. Potest etiam resolvi in hanc analogiam  $f: a \sin. d = c: f \sin. \beta$ , unde hoc

*Theorema.*

Diagonalis est ad normalem  $Ab$  in latus  $BC$  demissam, ut latus  $AD$  ad normalem  $Ad$ , in latus  $CD$  demissam, et triangulum  $ACb$  est simile triangulo  $ADd$ .

*Coroll. VI.*

§. 237. Si omnes anguli  $A$ ,  $B$ ,  $ACD$  simul sumti sint uni recto aequales; aequatio generalis pro diagonali hoc accipit compendium  $f = \frac{r(c^2 \pm c r(c^2 - 4a^2 \sin. \lambda^2 \sin. \beta^2))}{\sin. \beta r^2}$ , sed ex aequatione, ut in resolutione fuit inventa, habetur:  $f^2 \sin. \beta = -c r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)$  unde haec analogia:  $f: -r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) = c: f \sin. \beta$ , et hinc sequens

*Theorema.*

Si tres anguli  $A$ ,  $B$ ,  $ACD$ , sint simul sumti uni recto aequales; erit diagonalis ad rectam  $Cc$ , inter angulum  $C$ , et perpendicularum  $Ac$  interceptam, ut latus  $AD$ , ad perpendicularum, in latus  $CD$  demissum. Sed ex aequatione posteriore sequitur:  $a c \sin. \lambda = f r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)$ , unde haec analogia:  $f: a \sin. \lambda = c: r(c^2 - f^2 \sin. \beta^2)$ , et hoc

*Theorema.*

In eadem hypothese est diagonalis ad perpendicularum  $Ab$ ; ut latus  $AD$  ad rectam  $Dc$ ; unde sequi-

sequitur triangula  $ACc$  et  $ADa$  esse similia. Sed positis iisdem angulis simul sumtis tribus rectis aequalibus; pro diagonali eadem prodit aequatio, quae si reducat ad formam aequationis primo inventae, vel etiam in eandem haec positio immediate inferatur; prodit  $f^2 \sin. \beta = + r \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$ , unde eadem analogia, idemque priori sequitur theorema: Sed in hoc casu signum radicale affirmativum indicat, perpendicularum ab angulo  $A$  in latus  $BC$  demissum cadere semper versus sinistram a diagonali; cum in priori positione semper cadat ad dextram, id quod ipsis constructionibus verificatur.

## Coroll. VII.

§. 238. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, pro recta  $EC$  aequatio est huiusmodi:

$$f = \frac{r(\epsilon^2 p^2 + 2a \epsilon m h q \pm \epsilon p \sqrt{\epsilon^2 p^2 - 4amh(amh - \epsilon q)})}{r^2}$$

in qua aequatione est  $p = \sin. (\beta + d)$  et  $q = -\cos. (\beta + d)$ , sed posito eodem tribus rectis aequali, cadente  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, habetur haec aequatio:

$$f = \frac{r(\epsilon^2 q^2 - 2a \epsilon m h p \mp \epsilon q \sqrt{\epsilon^2 q^2 - 4amh(\epsilon p + amh)})}{m r^2}$$

existente  $p = \sin. (\beta + \lambda)$ ,  $q = -\cos. (\beta + \lambda)$ .

## Scholion V.

§. 239. Resolvit haec aequatio penultima novum ad triangula spectans problema, nam in

triangulo totali  $BCD$ , non datur nisi latus  $BD$ , angulus  $B$ , et angulus  $ECD$  pars anguli totalis  $C$ ; in partiali triangulo  $CBE$  datur latus  $BE$  et angulus adjaceus  $B$ , in altero partiali  $CDE$  datur latus  $DE$  et angulus oppositus  $ACD$ , et tamen omnia triangula hac methodo tetragonometrica solvuntur.

*Coroll. VIII.*

§. 240. Si angulus  $B$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $BC$  in diagonalem  $AC$  incidentibus et trapezio in triangulum  $ACD$  ab-

eunte, aequatio pro diagonali fit:  $f = \frac{c \cdot p}{m}$ , seu

$f \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi)$ , unde resultat haec analogia trita trigonometrica:  $c : \sin. \beta = f : \sin. (\beta + \psi)$ , quo ipso igitur calculus verificatur. Posito vero eodem angulo tribus rectis aequali, cadente vertice  $B$  ultra diagonalem  $AC$ , intra vel extra dextrum triangulum et trapezio inverso procedente, aequatio pro diagonali fit talis:

$$f = \frac{\sqrt{(c^2 q^2 - 2acmhq \mp cm \sqrt{(c^2 q^2 + 4amh(cq - am))})}}{m \sqrt{2}}$$

in qua aequatione est  $q = -\cos. (\beta + \psi)$ ,  
 $p = +\sin. (\beta + \psi)$ .

*Coroll. IX.*

§. 241. Si anguli  $A$  et  $B$  simul sumti sint duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , fit pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{\sqrt{(c^2 m^2 + 2acmhq \mp cm \sqrt{(c^2 m^2 + 4amh(cq - am))})}}{m \sqrt{2}}$$

$$f = \frac{\sqrt{(c^2 m^2 + 2acmhq \mp cm \sqrt{(c^2 m^2 + 4amh(cq - am))})}}{m \sqrt{2}}$$

Si



Si vero sint tribus rectis aequales habetur haec:

$$f = \frac{r(c^2q^2 - 2acm^2h \mp cq r(c^2q^2 - 4am^2h(c+ah)))}{m r^2}$$

ubi est  $q = -\cos. \beta$ ,  $p = m = \sin. \beta$ .

Coroll. X.

§. 242. Si angulus  $B$  sit rectus, fit aequatio talis:

$$f = \frac{r(c^2q^2 + 2acmp \pm cq r(c^2q^2 - 4am(am - cp)))}{m r^2}$$

Si angulus  $ACD$  sit rectus habetur haec aequatio:

$$f = \frac{r(c^2q^2 + 2achp \pm cq r(c^2q^2 - 4ah(ah - cp)))}{r^2}$$

denique si angulus  $A$  sit rectus habetur:

$$f = \frac{r(c^2q^2 + 2acmh p \pm cq r(c^2q^2 - 4amh(amh - cp)))}{m r^2}$$

in quarum prima est  $p = -\sin. (\beta + \psi)$ , in secunda  $= -\sin. (\lambda + \psi)$ , in tertia  $= -\sin. (\beta + d)$ ; sed in prima  $q = \cos. (\beta + \psi)$ , in secunda  $= \cos. (\lambda + \psi)$ , in tertia  $= \cos. (\beta + d)$ .

Coroll. XI.

§. 243. Quod si ponatur  $c^2 p^2 = + amh$  ( $cq + amh$ ) signum radicale dextrum aequationis evanescit et fit aequatio  $f = \frac{r(c^2 p^2 - 2ac h m q)}{m r^2}$ ,

vel etiam pro  $c^2 p^2$  substituto suo valore,

$$f = \frac{r(ah(cq + 2amh))}{r^m}, \text{ sive valoribus resti-}$$

$$tutis f = \frac{r(a \sin. \lambda (c \cos. (\beta + \lambda + \psi) + 2a \sin. \lambda \sin. \beta))}{r \sin. \beta};$$

fit autem in hoc casu  $c = \frac{2amh(q \pm 1)}{p^2}$ .

Si vero ponatur  $c^2 p^2 = 2acmhq$  fit aequatio:

$$f = \frac{r(cp r(c^2 p^2 - 4amh(cq + amh)))}{m r^2}, \text{ vel}$$

etiam substituto valore ipsius  $c^2 p^2$ ,

$$f = \frac{r(cp r(-2amh(cq + 2amh)))}{m r^2} \text{ quo in casu}$$

$$\text{fit } c = \frac{2amhq}{p^2} = \frac{2a \sin. \lambda \sin. \beta \cos. (\beta + d + \psi)}{\sin. (\beta + d + \psi)^2} \text{ vel}$$

$$c \text{ tang. } (\beta + \lambda + \psi) = \frac{2a \sin. \lambda \sin. \beta}{\sin. (\beta + d + \psi)}, \text{ haec autem}$$

aequatio ne fiat imaginaria debet  $h$ , vel  $m$ , vel  $q$  negative sumi, sic enim fiet:

$$f = \frac{r(cp r(2amh(cq - 2amh)))}{m r^2}.$$

#### Scholion VI.

§. 244. Cum ex problemate decimo tertio fit sinus anguli  $D = \sin. (\beta + \lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) - a \sin. \lambda \cos. (\beta + \lambda + \psi)$  et ex scholio hujus problematis constet, hunc sinum ita variari, ut generaliter exprimendus sit hoc modo:

$$\mp \sin. (\pm \beta \pm \psi \pm \lambda) r f^2 - a^2 \sin. \lambda^2 \mp a \sin. \lambda \cos. (\pm \beta \pm \psi \pm \lambda); \text{ statim sequitur, aequationem omnium generalissimam hujus XVI. problematis pro omni trapezio tam directo quam inverso esse hujusmodi: } f^2 \sin. \beta = \mp c \sin. \beta (\pm \beta \pm \psi \pm \lambda) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \mp a c \sin. \lambda \cos. (\pm \beta \pm \psi \pm \lambda).$$

*Proble.*

## Problema XVII.

§. 245. In figura quadrilatera proposita Fig. XVII.  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $BC = b$ , diagonalem  $AC = f$ , et quatuor angulos  $A = \psi$ ,  $B = \lambda$ ,  $ACD = \beta$ , et denique  $D = \phi$ , aequationem invenire

## Solutio.

1) Cum in triangulo dextro habeantur nomina primitiva angulorum  $D$  et  $ACD$ ; a nomine primitivo duorum rectorum  $\pi$ , haec aufero et obtineo nomen derivativum anguli tertii  $CAD \pi - \phi - \beta$ , quod a nomine primitivo dato  $\psi$ , anguli  $A$ , iterum aufero et obtineo nomen derivativum anguli  $CAB$ , in triangulo sinistro,  $\beta + \phi + \psi - \pi$ , cujus itaque sinus erit  $= -\sin. (\beta + \phi + \psi)$ .

2) Hinc in triangulo sinistro, ad hanc analogiam pervenio  $AC: \sin. B = BC: \sin. CAB$ , h. e.  $f: \sin. \lambda = b: -\sin. (\beta + \phi + \psi)$  et consequenter habetur haec aequatio ab omni irrationalitate libera:  $b \sin. \lambda = -f (\beta + \phi + \psi)$ . Q. E. I.

## Scholion I.

§. 246. Ad hanc aequationem paulo aliter perveniri poterat hoc modo. Quia omnibus angulis in figura imposita sunt nomina primitiva excepto angulo  $ACB$ , ad obtinendum hujus nomen derivativum, subduco omnes angulos a quatuor rectis, quorum nomen primitivum  $2\pi$ , et obtineo nomen quaesitum derivativum  $2\pi - \beta - \lambda - \phi - \psi$ , consequenter est  $\sin. ACB = -\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$  et  $\cos. ACB = \cos. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ , ex quibus et ex sinu

cosinuque anguli  $B$  formo sinum anguli tertii in eodem triangulo, quem igitur invenio esse  $= -\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi) \cos. \lambda + \cos. (\beta + \lambda + \phi + \psi) \sin. \lambda = -\sin. (\beta + \phi + \psi) = \sin. C A B$  ut ante, et ad eandem cum priore analogiam et aequationem pervenio.

## Coroll. I.

§. 247. Ex hac aequatione statim incurrit in oculos esse latus  $BC = b = \frac{-f \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. \lambda}$  et diagonalem  $AC = f = b \sin. \lambda : -\sin. (\beta + \phi + \psi)$ , praeterea angulum  $B = \lambda = \text{ang. sin. } \frac{-f \sin. (\beta + \phi + \psi)}{b}$  et cum sinus summae angulorum reliquorum sit  $\sin. (\beta + \phi + \psi) = \frac{-b \sin. \lambda}{f}$ , erit summa angulorum ipsorum,  $\beta + \phi + \psi = \text{ang. sin. } \frac{-b \sin. \lambda}{b}$  consequenter erit:

$$\text{angulus } \beta = \text{ang. sin. } \frac{-b \sin. \lambda}{b} - \phi - \psi$$

$$\phi = \text{ang. sin. } \frac{-b \sin. \lambda}{b} - \beta - \psi$$

$$\psi = \text{ang. sin. } \frac{-b \sin. \lambda}{b} - \beta - \phi$$

## Coroll. II.

§. 248. Singulorum autem angulorum  $A$ ,  $D$ ,  $ACD$ , sinus obtinetur per aequationes quadraticas hoc modo:

*fin.*

$$\sin. \beta = -b \sin. \lambda \cos. (\phi + \psi) \pm \sin. (\phi + \psi) \\ r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)$$

$$\sin. \phi = -b \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi) \pm \sin. (\beta + \psi) \\ r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)$$

$$\sin. \psi = -b \sin. \lambda \cos. (\beta + \phi) \pm \sin. (\beta + \phi) \\ r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2).$$

## Scholion II.

§. 249. Inter sex casus, qui in aequatione continentur hujus problematis, nullus datur Tetragonometriae proprius, sed omnes utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt; causa hujus est, quod omnes anguli revera sint dati, datis illis, qui in figura nomina primitiva habent, cum omnibus a quatuor rectis subductis, relinquatur angulus qui incognitus esse videbatur  $ACB$ , hoc itaque problema revera non nisi secundario quodam modo ad Tetragonometriam pertinet, cum nihil suppeditet, quod per Trigonometriam vulgarem non constet, quoad latus et diagonalem. Solutio vero angulorum expressionis brevitate et elegautia parum vel nihil Trigonometricis cedunt.

## Coroll. III.

§. 250. Quod si anguli  $D$ , et  $ACD$  sint simul sumti uni recto aequales prodit haec aequatio:  $b \sin. d = f \cos. \psi$  et hinc haec analogia:  $f: \sin. \lambda = b: -\cos. \psi$ . Si anguli  $A$  et  $ACD$  sint simul uni recto aequales, prodit haec aequatio:  $b \sin. \lambda = -f \cos. \phi$ , et hinc haec analogia:  $f: \sin. \lambda = b: -\cos. \phi$ ; Si denique anguli  $A$  et  $D$  sint simul sumti uni recto aequales; prodit  
 $b \sin.$

$b \sin. \lambda = -f \cos. \beta$ , et hinc haec analogia:  
 $f: \sin. d = b: -\cos. \beta$ , quae analogiae totidem  
 suppeditant theoremata.

*Coroll. IV.*

§. 251. Si anguli  $A$ , et  $B$ , ponantur simul  
 duobus rectis aequales; aequatio primo inventa  
 fit:  $b \sin. \psi = -f \sin. (\beta + \phi + \psi)$ , unde elicitur

$$\text{haec aequatio: } \tan g. \psi = \frac{-f \sin. (\beta + \phi)}{b + f \cos. (\beta + \phi)}$$

$$\text{vel etiam } \tan g. \lambda = \frac{-f \tan g. (\beta + \phi)}{f + b \sec. (\beta + \phi)}$$

*Coroll. V.*

§. 252. Si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$ ,  
 sint simul summi duobus rectis aequales, prodeun-  
 te sic trapezio circulo inscriptibile, prodit haec  
 aequatio:  $b \sin. \phi = -f \sin. (\beta + \phi + \psi)$ , ex qua ob-

$$\begin{aligned} \text{tinetur haec: } \tan g. \phi &= \frac{-f \sin. (\beta + \psi)}{b + f \cos. (\beta + \psi)} = \\ &= \frac{-f \tan g. (\beta + \psi)}{f + b \sec. (\beta + \psi)} \end{aligned}$$

*Coroll. VI.*

§. 253. Si angulus  $A$  sit duobus rectis  
 aequalis lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$   
 incidentibus et trapezi in triangulum  $BCD$   
 abeunte, prodit haec aequatio:  $b \sin. \lambda = f$   
 $\sin. (\beta + \psi)$ , unde haec analogia:  $\sin. (\beta + \phi):$   
 $b = \sin. \lambda: f$ .

*Schol.*

## Scholion III.

§. 254. Hic nova quadam ratione solvitur problema ad Trigonometriam spectans, nam in triangulo totali  $DBC$ , dantur tres anguli  $B$ ,  $D$ , et partialis  $ECD$ , et latus  $BC$ ; in partiali  $EB C$ , non dantur nisi duo, latus  $BC$ , et angulus adiacens  $B$ , in partiali  $ECD$  non dantur nisi duo anguli,  $D$  et  $ACD$ , recta vero  $EC$  hac analogia nova quadam ratione detegitur, ex uno latere et tribus angulis.

## Coroll. VII.

§. 255. Sed anguli etiam  $D$ , et  $ECD$  nova quadam ratione obtinentur, fit enim in hoc casu ex corollario II.  $\sin. \beta = b \sin. \lambda \cos. \phi \mp \sin. \phi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$  per aequationem primam, et per secundam habetur  $\sin. \phi = b \sin. \lambda \cos. \beta \mp \sin. \beta \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ .

## Coroll. VIII.

§. 256. Si angulus  $B$  sit rectus fit  $b = -f \sin. (\beta + \phi + \psi)$ , si  $A$  rectus, fit  $b \sin. \lambda = -f \cos. (\beta + \phi)$ , si  $D$  rectus, fit  $b \sin. \lambda = -f \cos. (\beta + \psi)$ ; si denique  $ACD$  rectus, fit:  $b \sin. d = -f \cos. (\phi + \psi)$ ; Si vero angulus  $B$ , fit tribus rectis aequalis, cadente vertice  $B$ , ultra diagonlem intra vel extra dextrum triangulum, et trapezio inverso prodeunte, fit  $b = f \sin. (\beta + \phi + \psi)$ . Si  $A$  sit aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et trapezio inverso denuo prodeunte, fit  $b \sin. \lambda = f \cos. (\beta + \phi)$ ; Si  $D$  sit tribus rectis aequalis, cadente vertice  $D$ , intra vel extra  
fini.

sinistrum triangulum, et trapezio inverso prodeunte habetur:  $b \sin. \lambda = f \cos. (\beta + \psi)$ . Quod si denique ponatur angulus  $ACD$  aequalis tribus rectis, cadente latere  $CD$ , supra latus  $CB$ , et angulum rectum cum diagonali  $AC$  faciente, et trapezio totaliter inverso prodeunte, fit  $b \sin. \lambda = f \cos. (\phi + \psi)$ ; idem prodiret ponendo angulum  $ACD$  negativum et uni recto aequalem.

*Coroll. IX.*

§. 257. Ponendo angulum  $A$  rectum vel tribus rectis aequalem; aequationes corollarii II. ita mutantur ut fiat:  $\sin. \beta = \mp b \sin. \lambda \sin. \phi \pm \cos. \phi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ ;  $\sin. \phi = \mp b \sin. \lambda \sin. \beta \pm \cos. \beta \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ ; angulum  $D$  rectum vel tribus rectis aequalem ponendo fit  $\sin. \beta = \mp b \sin. \lambda \sin. \psi \pm \cos. \psi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ , et  $\sin. \psi = \mp b \sin. \lambda \sin. \phi \pm \cos. \phi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ , sed ponendo angulum  $B$  rectum vel tribus rectis aequalem habentur hae aequationes:  $\sin. \beta = \mp b \cos. (\phi + \psi) \pm \sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - b^2}$   $\sin. \phi = \mp \cos. (\beta + \psi) \pm \sin. (\beta + \psi) \sqrt{f^2 - b^2}$   $\sin. \psi = \mp b \cos. (\beta + \phi) \pm \sin. (\beta + \phi) \sqrt{f^2 - b^2}$ . Angulum  $ACD$  rectum vel tribus rectis aequalem ponendo fit:  $\sin. \phi = \mp b \sin. \lambda \sin. \psi \pm \cos. \psi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ ,  $\sin. \psi = \mp b \sin. \lambda \sin. \phi \pm \cos. \phi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$ . Positione anguli recti valent signa superiora, sed positione anguli tribus rectis aequalis, inferiora. His denique positionibus hanc addo; Si omnes anguli  $A, B, D, ACD$  sint simul sumti tribus rectis aequales, ut fiat angulus  $ACB$  recto aequalis, fiet  $f = b \tan. \lambda$ , uti per vulgarem Trigonometriam constat.

*Schol.*



## Scholion IV.

§. 258. Si trapezium sit partialiter inverſum; ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ , habetur haec aequatio:  $b \sin. \lambda = \mp f \sin. (\psi - \beta - \phi)$ , eadem reproducitur, ſi trapezium ſit totaliter inverſum, ut latus  $AD$  ſit intra latus  $AB$ , et latus  $CD$  extra-latus  $CB$ . Quod ſi latus  $AD$  ſit extra latus  $AB$ , latus autem  $CD$  intra latus  $CB$ , habetur haec aequatio:  $b \sin. \lambda = f \sin. (\beta + \phi + \psi)$ . Cum igitur plures variationes occurrere nequeant, erit aequatio generalis pro omni trapezio tam directo quam inverſo talis:  $b \sin. \lambda = \mp f \sin. (\psi \pm \beta \pm \phi)$ .

## Problema XVIII.

§. 259. In figura quadrilatera propoſita  $ABCD$  inter haec ſex: latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ , diagonalem  $AC=f$ , atque angulos:  $A=\psi$ ,  $ACD=\beta$  et denique  $D=\phi$ , aequationem invenire. Fig. XVIII.

## Solutio.

Cum in reſolutione problematis praecedentis inventum ſit nomen derivativum anguli  $CAB$  eſſe  $\beta + \phi + \psi - \pi$ ; ſequitur eſſe  $\cos. CAB = -\cos. (\beta + \phi + \psi)$  et per (Euclid. II. 11.) forma hanc aequationem in triangulo ſiniſtro:  $BC^2 = AB^2 + AC^2 - 2AC \cos. CAB$ ; ab angulo  $B$  in diagonalem  $AC$  perpendicularo  $Bb$  demiſſo; fiet igitur ſymbolis ſubſtitutis aequatio talis:  $b^2 = a^2 + f^2 + 2af \cos. (\beta + \phi + \psi)$  ab omni irrationalitate libera.

## Coroll.

## Coroll. I.

§. 260. Ex hac aequatione statim incurrit in oculos, esse latus  $BC = b = r(a^2 + f^2 + 2af \cos. (\beta + \phi + \psi))$ . Sed est etiam latus  $AB = a = -f \cos. (\beta + \phi + \psi) \pm r(b^2 - f^2 \sin. (\beta + \phi + \psi^2))$  et diagonalis  $AC = f = -a \cos. (\beta + \phi + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \sin. (\beta + \phi + \psi^2))$ .

## Coroll. II.

§. 261. Ex eadem aequatione singuli anguli facillime et quidem similiter exprimuntur, cum enim sit  $\cos. (\beta + \phi + \psi) = \frac{b^2 - a^2 - f^2}{2af}$ ; habetur

summa omnium angulorum hoc modo:  $\beta + \phi + \psi = \text{ang. } \cos. \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af}$  atque hinc erit

$$\text{angulus } \beta = \text{ang. } \cos. \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af} - \phi - \psi$$

$$\text{angulus } \phi = \text{ang. } \cos. \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af} - \beta - \psi$$

$$\text{et denique angulus } \psi = \text{ang. } \cos. \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af} - \beta - \phi.$$

## Coroll. III.

§. 262. Singulorum autem angulorum sinus per aequationes quadraticas affectas prorsus inter se similes exprimuntur, quia singuli anguli aequationi eodem modo iunguntur. Est itaque

*sin.*

$$\sin. \beta = \frac{(a^2 + f^2 - b^2) \sin. (\varphi + \psi) \pm \cos. (\varphi + \psi)}{2af}$$

$$r(4a^2 - f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)$$

$$\sin. \varphi = \frac{(a^2 + f^2 - b^2) \sin. (\beta + \psi) \pm \cos. (\beta + \psi)}{2af}$$

$$r(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)$$

$$\sin. \psi = \frac{(a^2 + f^2 - b^2) \sin. (\beta + \varphi) \pm \cos. (\beta + \varphi)}{2af}$$

$$r(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)$$

*Scholion I.*

§. 263. Uti antecedens problema ita etiam hoc nullum continet casum Tetragonometriae proprium, sed omnes sex casus Tetragonometriae pariter ac Trigonometriae subsunt, ita tamen ut solutiones tetragonometricae, quas dedi, quia ex aequatione breviter et facile consequuntur, solutionibus trigonometricis parum vel nihil cedunt.

*Coroll. IV.*

§. 264. Ponantur singuli anguli aequationem ingredientibus recti; et existente angulo  $A$  recto, sit aequatio pro diagonali  $f = a \sin. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\beta + \varphi)^2)$ ; existente angulo  $D$  recto,  $f = a \sin. (\beta + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\beta + \psi)^2)$ ; existente  $ACD$  recto,  $f = a \sin. (\varphi + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\varphi + \psi)^2)$ ; sed posito angulo  $A$  tribus rectis aequali, cadente

M

ver.

vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et prodeunte trapezio inverfo, fit aequatio pro diagonali  $f = -a \sin. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\beta + \varphi)^2)$ ; posito  $D$  tribus rectis aequali, cadente  $D$  ad finiftram diagonalis intra vel extra triangulum  $ABC$ , et prodeunte rursus trapezio inverfo, fit  $f = -a \sin. (\beta + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\beta + \psi)^2)$ , denique posito angulo  $ACD$  tribus rectis aequali, cadente latere  $CD$  supra vel infra latus  $BC$ , et prodeunte sic trapezio inverfo, habetur pro diagonali:  $AC = f = -a \sin. (\varphi + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\varphi + \psi)^2)$ ; idem prodit ponendo angulum  $ACD$  negativum et uni recto aequalem. Hae positiones non nisi finis discrepant a prioribus ut supra.

Coroll. V.

§. 265. Singulis angulis ut prius uni recto vel tribus rectis aequalibus ponendis, aequationes pro finibus ex Coroll. III. hoc modo mutantur, et quidem ponendo angulum  $A$

$$\sin. \beta = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2) \cos. \varphi \mp \sin. \varphi r(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}{2af}$$

$$\sin. \varphi = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2) \cos. \beta \mp \sin. \beta r(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}{2af}$$

sed ponendo angulum  $D$  habentur hae aequationes:

$$\sin. \beta = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2) \cos. \psi \mp \sin. \psi r(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}{2af}$$

$$\sin. \psi = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2) \cos. \beta \mp \sin. \beta r(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}{2af}$$

denique ponendo angulum  $ACD$  prodeunt  
sin.

$$\sin. \varphi = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2) \cos. \psi \mp \sin. \psi \sqrt{(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}}{2 a f}$$

$$\sin. \psi = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2) \cos. \varphi \mp \sin. \varphi \sqrt{(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}}{2 a f}$$

signis superioribus pro positione anguli recti, inferioribus pro positione anguli tribus rectis aequali valentibus.

## Coroll. VI.

§. 266. Si anguli  $A$  et  $D$  simul sumti ponantur aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$ , aequatio pro diagonali fit  $f = a \cos. \beta \pm \sqrt{(b^2 - a^2 \sin. \beta^2)}$ ; pro latere  $AB$  fit  $a = f \cos. \beta \pm \sqrt{(b^2 - a^2 \sin. \beta^2)}$ ; pro latere  $BC$  fit  $b = \sqrt{(a^2 - f^2 - 2af \cos. \beta)}$ ; sed aequatio pro  $\sin. \beta = \frac{\sqrt{(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}}{2 a f}$ .

## Coroll. VII.

§. 267. Si angulus  $A$  sit duobus rectis aequalis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, fit aequatio pro diagonali  $f = a \cos. (\beta + \varphi) \pm \sqrt{(b^2 - f^2 \sin. (\beta + \varphi)^2)}$ ; sed aequationes ex Coroll. III. pro finibus fiunt:

$$\sin. \beta = \frac{-(a^2 + f^2 - b^2) \sin. \varphi \mp \cos. \varphi \sqrt{(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}}{2 a f}$$

$$\sin. \varphi = \frac{-(a^2 + f^2 - b^2) \sin. \beta \mp \cos. \beta \sqrt{(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}}{2 a f}$$

denique ipsi anguli evadunt hujusmodi:

$$\beta = \text{ang. cos. } \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2 a f} - \varphi; \text{ nec non}$$

$\phi = \text{ang. cos. } \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af} - \beta$ , denique pro latere  $BC = b = \sqrt{a^2 + f^2 - 2af \cos. (\beta + \phi)}$  et pro latere  $AB = a = f \cos. (\beta + \phi) \pm \sqrt{b^2 - f^2 \sin. (\beta + \phi)^2}$ .

*Scholion II.*

§. 268. Harum aequationum prima, nova ratione solvit problema ad triangula spectans, nam in triangulo totali  $BCD$  datur latus unum  $BC$ , et angulus oppositus  $D$ , pars  $EB$  lateris  $BD$ , et pars  $ACD$  anguli  $C$ , et tamen ex his invenitur recta  $EC$ . In triangulo partiali  $EBC$  non dantur nisi duo latera  $EB$ ,  $BC$ , nec in triangulo  $ECD$ , nisi duo anguli.

*Coroll. VIII.*

§. 269. Si anguli  $A$  et  $ACD$  simul sumti duobus rectis aequales ponantur, fit pro diagonalis haec aequatio:  $f = a \cos. \phi \pm \sqrt{b^2 - a^2 \sin. \phi^2}$ , pro latere  $AB$  fit  $a = f \cos. \phi \pm \sqrt{b^2 - f^2 \sin. \phi^2}$ , pro latere  $BC$  fit  $b = \sqrt{a^2 + f^2 - 2af \cos. \phi^2}$ ; sed in hoc casu fit  $\sin. \phi = \frac{\sqrt{4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2}}{2af}$

Si vero uni recto vel tribus rectis aequales ponantur fit ex Coroll. I.  $f = \pm a \sin. \phi \pm \sqrt{b^2 - a^2 \cos. \phi^2}$ ;  $a = \pm f \sin. \phi \pm \sqrt{b^2 - f^2 \cos. \phi^2}$ ;  $b = \sqrt{a^2 + f^2 \pm 2af \sin. \phi}$ . Sed in hoc casu fit  $\sin. \phi = \pm \sqrt{a^2 + f^2 - b^2} : 2af$ . Fit igitur in casu prioris ipse angulus  $\phi = \text{ang. sin. } (a^2 + f^2 - b^2) : 2af$ , in casu posteriore  $\phi = \text{ang. sin. } (b^2 - a^2 - f^2) : 2af$ , quod cum aequatione in Coroll. II. inventa con-

consentit.  $\varphi = \text{ang. cos.} \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af} - \beta - \psi$  est enim  
positum  $\beta + \psi = \frac{\pi}{2}$  vel  $\beta + \psi = \frac{3\pi}{2}$ , quare facta  
transpositione fit  $\frac{\pi}{2} + \psi = \text{ang. cos.} \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af}$   
vel  $\frac{3\pi}{2} + \varphi = \text{ang. cos.} \frac{(b^2 - a^2 - f^2)}{2af}$  et consequenter  
fit in casu priore  $\text{cos.} \frac{(\frac{3\pi}{2} + \varphi)}{2} = \frac{b^2 - a^2 - f^2}{2af}$  et  
hinc  $\sin. \varphi = \frac{b^2 - a^2 - f^2}{2af}$  et consequenter  
 $\varphi = \text{ang. sin.} \frac{(a^2 + f^2 - b^2)}{2af}$  et in posteriore  
uti prius.

## Coroll. IX.

§. 270. Si anguli  $A$  et  $D$ , ponantur simul  
summi tribus rectis aequales; prodiit pro diagonali  
haec aequatio:  $f = -a \sin. \beta \pm r(b^2 - a^2 \cos. \beta^2)$ ;  
sed pro latere  $AB$  fit  $a = -f \sin. \beta \pm r(b^2 - f^2 \cos. \beta^2)$ ;  
denique fit pro latere  $BC = b = r(a^2 + f^2 + 2af \sin. \beta)$ ;  
sed in hoc casu fit,  $\sin. \beta = (b^2 - a^2 - f^2) : 2af$ . Si  
anguli  $D$  et  $ACD$  sint simul summi tribus rectis  
aequales, quod fieri potest cadente vertice  $D$  ad  
sinistram diagonalis intra vel extra triangulum  
 $ABC$ , et trapezio inverfo prodeunte, fit,  
 $f = -a \sin. \psi \pm r(b^2 - a^2 \cos. \psi^2)$ ;  
 $a = -f \sin. \psi \pm r(b^2 - f^2 \cos. \psi^2)$ ;  
 $b = r(a^2 + f^2 + 2af \sin. \psi)$ , et denique  
 $\sin. \psi = \frac{a^2 + f^2 - b^2}{2af}$ .

## Scholion III.

§. 271. Si trapezium ita fit partialiter inversum ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$  habetur haec aequatio:  $b^2 = a^2 + f^2 \pm 2af \cos. (\psi - \beta - \phi)$ . Sin autem latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ ,  $CD$  vero intra  $CB$ , habetur haec:  $b^2 = a^2 + f^2 \pm 2af \cos. (\beta + \phi + \psi)$ ; nec praeter has variationes plures occurrere possunt, quare generalis aequatio hanc habet formam:  $b^2 = a^2 + f^2 \pm 2af(\psi \pm \beta \pm \phi)$ .

## Problema XIX.

Fig. XIX. §. 272. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB = a$ , diagonalem  $AC = f$ , et quatuor angulos,  $A = \psi$ ,  $ACD = \beta$ ,  $B = \lambda$ , et denique  $D = \phi$ ; aequationem invenire.

## Solutio.

Cum e scholio primo problematis XVII. sit inventus  $\sin. ACB = -(\beta + \lambda + \phi + \psi)$ ; in triangulo sinistro statim pervenio ad hanc analogiam:  $AC: \sin. B = AB: \sin. ACB$ , h. e.  $f: \sin. \lambda = a: -\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ , obtinetur haec aequatio ab omni irrationalitate libera:  $a \sin. \lambda = f \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ . Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 273. Ex hac aequatione primo statim intuitu est latus  $AB = a = \frac{-f \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)}{\sin. \lambda}$ , nec non diagonalis  $AC = f = a \sin. \lambda: -\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ , sed pro angulo  $B$  inveniendi habetur haec aequa-



$$\begin{aligned} \text{aequatio: } \operatorname{tang.} \lambda &= \frac{-f \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{a + f \cos. (\beta + \varphi + \psi)} = \\ &= \frac{-f \operatorname{tang.} (\beta + \varphi + \psi)}{f + a \sec. (\beta + \varphi + \psi)}. \end{aligned}$$

Coroll. II.

§. 274. Cum ex hac aequatione sit summa omnium angulorum  $A$ ,  $ACD$ , et  $D$ ,

$$\beta + \varphi + \psi = \operatorname{ang.} \sin. \frac{-a \sin. \lambda}{f} - \lambda; \text{ habetur}$$

$$\text{angulus } \psi = \operatorname{ang.} \sin. \frac{-a \sin. \lambda}{f} - \lambda - \beta - \varphi$$

$$\text{angulus } \varphi = \operatorname{ang.} \sin. \frac{-a \sin. \lambda}{f} - \lambda - \beta - \psi$$

$$\text{angulus } \beta = \operatorname{ang.} \sin. \frac{-a \sin. \lambda}{f} - \lambda - \varphi - \psi.$$

Coroll. III.

§. 275. Sed trium horum angulorum sinus per aequationes similes exprimuntur hoc modo:

$$\sin. \beta = \frac{-a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \varphi + \psi) \pm \sin. (\lambda + \varphi + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

$$\sin. \varphi = \frac{-a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \beta + \psi) \pm \sin. (\lambda + \beta + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

$$\sin. \psi = \frac{-a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \beta + \phi) \pm \sqrt{\sin. (\lambda + \beta + \phi)^2 f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f}.$$

*Scholion I.*

§. 276. Quemadmodum duo proxime prae-  
cedentia problemata; ita hoc etiam problema  
nullum continet casum Tetragonometriae pro-  
prium, sed omnes sex casus utrique methodo  
et Trigonometricae et Tetragonometricae sub-  
sunt; quoad latus et diagonalem solutio tetrago-  
nometrica trigonometricae fere praestat, cum  
omnes sex determinationes simplicem analogiam  
trigonometricam ingrediantur. Similiter solutio-  
nes, quibus anguli inveniuntur, trigonometricis  
parum vel nihil cedunt,

*Coroll. IV.*

§. 277. Si angulus *A* sit rectus fit  $f = a \sin. \lambda$ ;  
—  $\cos. (\beta + \lambda + \phi)$ , si *B* rectus fit,  $f = a$ ;  
—  $\cos. (\beta + \phi + \psi)$ , si *D* rectus fit,  $f = a \sin. \lambda$ ;  
—  $\cos. (\beta + \lambda + \psi)$ , denique si *ACD* rectus;  
fit,  $f = a \sin. d : -\cos. (\lambda + \phi + \psi)$ ; sed in casu  
primo fit  $a = -f \cos. (\beta + \lambda + \phi) : \sin. \lambda$ , in  
casu secundo fit  $a = -f \cos. (\beta + \phi + \psi)$ , in casu  
tertio fit  $a = -f \cos. (\beta + \lambda + \psi) : \sin. \lambda$ , in quarto  
casu fit,  $a = -f \cos. (\lambda + \phi + \psi) : \sin. d$ .

*Coroll. V.*

§. 278. Si angulus *A* sit tribus rectis aequa-  
lis cadente vertice *D* supra diagonalem *BD*,  
intra

intra vel extra triangulum  $BCD$ , et trapezio inverſo prodeunte; ſit  $f = a \sin. \lambda : \cos. (\beta + \lambda + \phi)$ , ſed  $a = f \cos. (\beta + \lambda + \phi) : \sin. \lambda$ . Si angulus  $B$  vel  $D$  ſit tribus rectis aequalis, cadente in caſu prior  $B$  ad dextram, in poſteriore  $D$  ad ſiniſtram diagonalis  $AC$ , et in caſu utroque trapezio inverſo prodeunte; ſit in caſu prior  $f = -a : \cos. (\beta + \phi + \psi)$ , ſed  $a = -f \cos. (\beta + \phi + \psi)$ ; in poſteriore,  $f = a \sin. d : \cos. (\beta + \lambda + \psi)$ ;  $a = \frac{-f \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{\sin. \lambda}$ . Denique ſi angulus

$ACD$  tribus rectis aequalis ponatur, cadente latere  $CD$  ſupra vel infra latus  $BC$ , et trapezio totaliter inverſo prodeunte ſit,  $f = a \sin. \lambda : \cos. (\lambda + \phi + \psi)$ , ſed  $a = f \cos. (\lambda + \phi + \psi) : \sin. \lambda$ . Idem obtinetur ponendo angulum  $ACD$  negativum et ſimul rectum. Sed hae aequationes non niſi ſignis differunt ab illis coroll. praecedentis,

## Coroll. VI.

§. 279. Sed ponendo angulo  $A$  recto vel tribus rectis aequali ſit:

$$\sin. \beta = \frac{+a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \phi) \mp \cos. (\lambda + \phi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{f}$$

$$\sin. \phi = \frac{+a \sin. \lambda \sin. (\beta + \lambda) \mp \cos. (\beta + \lambda) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{f};$$

ſed ponendo angulo  $D$  recto vel tribus rectis aequali habetur:

$$\sin. \beta = \frac{+a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \psi) \mp \cos. (\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{f}$$

$$\sin. \psi = \frac{+a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \beta) \mp \cos. (\lambda + \beta) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{f}$$

Ponendo angulo  $B$  recto vel tribus rectis aequali habentur hae aequationes:

$$\begin{aligned} \sin. \beta &= \frac{a \sin. (\varphi + \psi) \mp \cos. (\varphi + \psi) r (f^2 - a^2)}{f}, \\ \sin. \varphi &= \frac{a \sin. (\beta + \psi) \mp \cos. (\beta + \psi) r (f^2 - a^2)}{f} \quad \text{et} \\ \sin. \psi &= \frac{a \sin. (\beta + \varphi) \mp \cos. (\beta + \varphi) r (f^2 - a^2)}{f}. \end{aligned}$$

Denique ponendo angulo  $ACD$  recto vel tribus rectis aequali habentur hae aequationes:

$$\begin{aligned} \sin. \varphi &= \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \psi) \mp \cos. (\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}, \\ \sin. \psi &= \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \varphi) \mp \cos. (\lambda + \varphi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f} \end{aligned}$$

$$\text{Sed in casu primo fit, } \tan. \lambda = \frac{f \cos. (\beta + \varphi)}{f \sin. (\beta + \varphi) - a},$$

$$\text{vel etiam } \tan. \lambda = \frac{f \cot. (\beta + \varphi)}{f - a \operatorname{cosec}. (\beta + \varphi)}, \quad \text{sed in}$$

$$\text{casu secundo fit } \tan. \lambda = \frac{f \cos. (\beta + \psi)}{f \sin. (\beta + \psi) - a} =$$

$$= \frac{f \cot. (\beta + \psi)}{f - a \operatorname{cosec}. (\beta + \psi)} \quad \text{denique fit in quarto casu}$$

$$\tan. \lambda = \frac{f \cos. (\varphi + \psi)}{f \sin. (\varphi + \psi) - a} = \frac{f \cot. (\varphi + \psi)}{f - a \operatorname{cosec}. (\varphi + \psi)}.$$

#### Coroll. VII.

§. 280. Si angulus  $A$  sit duobus rectis aequalis, lateribus  $AB$ ,  $AD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum abeunte, fit  $f = a \sin. \lambda : \sin. (\beta + \lambda + \varphi)$ , et  $a = f \sin. (\beta + \lambda + \varphi) : \sin. \lambda$ .

Sed

Sed in hoc casu habentur pro angulis hae aequationes  $\text{ang. fin.} \frac{a \text{ fin. } \lambda}{f} - \lambda - \beta = \phi$ , et

$\beta = \text{ang. fin.} \frac{a \text{ fin. } \lambda}{f} - \lambda - \phi$ , et pro finibus,

$$\text{fin. } \beta = \frac{a \text{ fin. } \lambda \cos. (\lambda + \phi) \mp \text{fin.} (\lambda + \phi) \sqrt{(f^2 - a^2 \text{ fin. } \lambda^2)}}{f}$$

$$\text{fin. } \phi = a \text{ fin. } \lambda \cos. (\lambda + \beta) \mp \text{fin.} (\lambda + \beta) \sqrt{(f^2 - a^2 \text{ fin. } \lambda^2)}$$

$$\text{denique fit } \text{tang. } \lambda = \frac{f \text{ fin.} (\beta + \phi)}{a - f \cos. (\beta + \phi)} =$$

$$= \frac{f \text{ tang.} (\beta + \phi)}{a \sec. (\beta + \phi) - f}.$$

### Scholion II.

§. 281. Solvitur hic nova quadam ratione ad triangula spectans problema, quando quaeritur recta  $EC$ ; nam in triangulo totali datur  $EB$  pars lateris  $BD$  et anguli adjacentis  $B$ ,  $D$ , et anguli  $C$ , pars  $ECD$ ; in triangulo partiali  $EBC$ , non dantur nisi duo, latus  $EB$ , et angulus adjacens  $B$ , in altero partiali  $ECD$  non dantur nisi anguli  $D$ , et  $ECD$ , et tamen omnia triangula solvuntur. Caeterae determinationes quatuor etiam nova quadam ratione inveniuntur.

### Coroll. VIII.

§. 282. Si anguli  $A$  et  $D$ , ponantur simul summi duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ , fit  $f = a \text{ fin. } \lambda : \text{fin.} (\beta + \lambda)$  et  $\text{tang.}$

$$\text{tang. } d = \frac{f \sin. \beta}{a - f \cos. \beta} = \frac{f \text{ tang. } \beta}{a \sec. \beta - f} \quad \text{nec non}$$

$$\sin. \beta = \frac{a \sin. \lambda \cos. \lambda \mp \sin. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f}; \text{ Si}$$

autem anguli  $A$  et  $B$  simul sumti aequales sint duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , fit,  $f = a \sin. \lambda : \sin. (\beta + \phi)$ ; sed in hoc casu fit

$$\sin. \beta = \frac{a \sin. \lambda \cos. \phi \mp \sin. \phi \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f} \text{ vel etiam}$$

$$\sin. \beta = \frac{a \sin. \psi \cos. \phi \mp \sin. \psi \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \psi^2}}{f}, \text{ nec non}$$

$$\sin. \phi = \frac{a \sin. \lambda \cos. \beta \mp \sin. \beta \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f}, \text{ vel etiam}$$

$$\sin. \phi = \frac{a \sin. \psi \cos. \beta \mp \sin. \beta \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \psi^2}}{f}. \text{ Quod}$$

si anguli diagonaliter oppositi  $B$ ,  $D$ , simul sumti, duobus rectis aequales ponantur, prodeunte trapezio circulo inscriptibile, fit;  $f = a \sin. \lambda : \sin. (\beta + \psi)$  vel  $f = a \sin. \phi : \sin. (\beta + \psi)$ . Fit autem

$$\sin. \beta = \frac{a \sin. \lambda \cos. \psi \mp \sin. \psi \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f} \text{ vel etiam}$$

$$\sin. \beta = \frac{a \sin. \phi \cos. \psi \mp \sin. \psi \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \phi^2}}{f} \text{ atque}$$

$$\sin. \psi = \frac{a \sin. \lambda \cos. \beta \mp \sin. \beta \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}{f} \text{ vel}$$

$$\sin. \psi = \frac{a \sin. \phi \cos. \beta \mp \sin. \beta \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \phi^2}}{f}. \text{ Sed}$$

ex Corollario II. fit in casu primo angulus  
 $ACD$

$$ACD = \beta = \text{ang. fin.} \frac{+ a \sin. \lambda}{f} - \lambda. \text{ Sed in casu} \\ \text{secundo fit, } \beta = \text{ang. fin.} \frac{+ a \sin. \lambda}{f} - \varphi \text{ nec} \\ \text{non } \varphi = \text{ang. fin.} \frac{+ a \sin. \lambda}{f} - \beta.$$

Coroll. IX.

§. 283. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul sumti uni recto vel etiam tribus rectis aequales, fit  $f = \mp a \sin. \lambda : \cos. (\beta + \lambda)$ ; sed  $\text{tang. } \lambda = \frac{f \cos. \beta}{a \mp f \sin. \beta}$  vel etiam  $\text{tang. } \lambda = \frac{\mp f \cot. \beta}{a \cos. \beta \mp f}$  atque

$$\sin. \beta = \frac{\pm a \sin. \lambda^2 \mp \cos. \lambda r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul uni recto vel tribus rectis aequales fit,  $f = -a \sin. \lambda : \cos. (\beta + \varphi)$

$$\sin. \beta = \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. \varphi \mp \cos. \varphi r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

$$\sin. \varphi = \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. \beta \mp \cos. \beta r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

Si anguli diagonaliter oppositi  $B, D$  ponantur simul sumti aequales uni recto vel tribus rectis, fit:  $f = \mp a \sin. \lambda : \cos. (\beta + \psi)$  atque

$$\sin. \beta = \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. \varphi \mp \cos. \psi r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

$$\sin. \psi = \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. \beta \mp \cos. \beta r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$$

Fit autem in casu primo positione aequalitatis cum

cum uno recto, angulus  $\beta = \text{ang. sin.} \frac{a \text{ sin. } \lambda}{f} - \lambda$ .

Sed positione aequalitatis cum tribus rectis,

$\beta = \text{ang. sin.} \frac{+ a \text{ sin. } \lambda}{f} - \lambda$ ; per secundam positio-

nem fit angulus  $\beta = \text{ang. sin.} \frac{- a \text{ sin. } \lambda}{f} - \phi$  in casu

priori, sed in altero erit  $\beta = \text{ang. sin.} \frac{+ \text{sin. } \lambda}{f} - \phi$

et angulus  $\phi = \text{ang. sin.} \frac{- a \text{ sin. } d}{f} - \beta$ , vel etiam in

casu altero  $\phi = \text{ang. sin.} \frac{+ a \text{ sin. } \lambda}{f} - \beta$ , per posi-

tionem tertiam fit  $\beta = \text{ang. sin.} \frac{- a \text{ sin. } \lambda}{f} - \psi$ , vel

in casu etiam altero  $\beta = \text{ang. sin.} \frac{+ a \text{ sin. } d}{f} - \psi$ , et

angulus  $\phi = \text{ang. sin.} \frac{- a \text{ sin. } \lambda}{f} - \beta$ , vel etiam

$\psi = \text{ang. sin.} \frac{+ a \text{ sin. } d}{f} - \beta$ .

Coroll. X.

§. 284. Si tres anguli  $A, B, D$  simul sumti tribus rectis vel etiam uni recto aequales ponantur, ita ut in casu posteriore sequatur angulum  $C$  fieri tribus rectis aequalem, cadente vertice  $C$  infra diagonalem  $BD$  et prodeunte trapezio inverso

fit,  $f = \frac{+ a \text{ sin. } \lambda}{\cos. \beta}$ , et  $\text{sin. } \beta = \frac{r(f^2 - a^2 \text{ sin. } \lambda^2)}{f}$

Si



Si anguli  $A, D, ACD$  sint simul summi tribus rectis aequales, fit  $f = a \operatorname{tang.} \lambda$  et  $\operatorname{tang.} \lambda = \frac{f}{a}$ .

Denique si anguli  $B, D$ , et  $ACD$  ponantur simul uni recto vel tribus rectis aequales, fit:

$$f = \pm a \sin. \lambda \cos \psi, \text{ nec non } \sin. \psi = \frac{r(f^2 - a^2 \sin. d^2)}{f}.$$

*Scholion III.*

§. 285. Si trapezium ita sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ , prodit haec aequatio:  $a \sin. \lambda = f \sin. (\beta + \phi - \lambda - \psi)$ . Eadem aequatio prodit, si trapezium sit totaliter inversum, cadente latere  $AD$  intra latus  $AB$ , sed latere  $CD$  extra latus  $CB$ . Verum si latus  $AD$  cadat extra  $AB$ , sive latus  $CD$  sit etiam extra vel intra latus  $CB$ , habetur haec aequatio:  $a \sin. \lambda = f \sin. (\beta + \phi + \psi - \lambda)$ . Igitur generalis aequatio hujus problematis pro omni trapezio tam directo quam inverso est hujusmodi:  $a \sin. \lambda = \mp f \sin. (\beta + \phi \pm \psi \pm \lambda)$ .



## CAPUT VI.

*Continens sex problemata quartae classis  
particularis, sub priore principali  
contentae.*

*Problema XX.*

Fig. XX. §. 286. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ , inter omnia latera  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $AD=c$ ,  $DC=d$ , et diagonalem  $AC=f$ , et angulum combinationis  $A=\psi$ , aequationem invenire.

*Solutio.*

1) Ab angulo  $C$  et  $D$  in latus  $AB$ , demissis perpendicularis  $Cm$ ,  $Da$ , et a vertice  $D$ , cum latere  $AB$  acta parallela, usque ad  $Cm$ , erunt per principia Geometriae elementaris rectae  $Cm$  et  $Da$  inter se parallelae, et praeterea  $Dc$  aequalis ipsi  $am$ , et normalis ad  $Cm$ , et consequenter triangulum  $DcC$  rectangulum.

2) Cum sit per (Eucl. II. 11.)  $AC^2 = AB^2 + BC^2 - 2AB \cdot mB = f^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos. B$ ;  
erit  $\cos. B = \frac{a^2 + b^2 - f^2}{2ab}$  et hinc  $Bm = \frac{a^2 + b^2 - f^2}{2a}$ ,  
et consequenter perpendicularum  $Cm =$   
 $= \sqrt{\left( \frac{b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2}{4a^2} \right)}$ , sed est etiam perpen-  
diculum  $aD = c \sin. \psi$  et segmentum  $Aa = c \cos. \psi$ ,  
hinc

hinc obtinetur  $Cc = Cm - mc = Cm - aD$   
 $= r \left( \frac{b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2}{4a^2} \right) - c \sin. \psi$ , et

$am = Dc = \frac{a^2 + f^2 - b^2 - 2ac \cos. \psi}{2a}$ . Quare cum

triangulum  $DcC$  sit rectangulum, ad aequationem pervenio per Theorema Pythagoricum hoc

modo:  $\left( r \left( \frac{b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2}{2a^2} \right) - c \sin. \psi \right)^2$   
 $+ \frac{(a^2 + f^2 - b^2 - 2ac \cos. \psi)^2}{4a^2} = d^2$ . Ex qua sum-

tis semel quadratis numeratorum, in utroque termino sinistri membri, et sublatis terminis se mutuo destruentibus, et facta concinnatione obtinetur haec aequatio:  $(b^2 - a^2 - f^2) c \cos. \psi + (f^2 + c^2 - d^2) a = c \sin. \psi r (4a^2 b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2)$ . Q. E. I.

### Coroll. I.

§. 287. Sumtis rursus quadratis habetur:  
 $(b^2 - a^2 - f^2)^2 c^2 \cos. \psi^2 + (f^2 + c^2 - d^2)^2 a^2 (b^2 - a^2 - f^2)$   
 $(f^2 + c^2 - d^2) 2ac \cos. \psi = (2a^2 b^2 + 2a^2 f^2 + 2b^2 f^2 -$   
 $a^4 - b^4 - f^4) c^2 \sin. \psi^2$ ; facta actuali evolutione  
terminorum propter  $\sin. \psi^2 + \cos. \psi^2 = 1$ , et identitatem signorum in quinque terminis, ortis ex quadratura termini primi sinistri membri, et quinque dextri membri ad partem sinistram translatis et aequatione ad nihilum reducta, habebitur:  
 $(a^4 + b^4 + f^4 - 2a^2 b^2 - 2b^2 f^2) c^2 + 2a^2 c^2 f^2 \cos. 2\psi +$   
 $(c^4 + f^4 + d^4 + 2c^2 f^2 - 2d^2 f^2 - 2c^2 d^2) a^2 - (f^4 - c^2 f^2 +$   
 $d^2 f^2 + b^2 f^2 + b^2 c^2 - b^2 d^2 - a^2 f^2 - a^2 c^2 + a^2 d^2)$   
 $2ac \cos. \psi = 0$ . Facto examine erit summa

N

omni-

omnium coefficientium ipsius  $f^4 = a^2 + c^2 - 2ac \cos. \psi$ , quae brevitatis ergo dicatur  $h$ ; sed aggregatum omnium coefficientium ipsius  $f^2$ , erit  $= a^2 c^2 (1 + \cos. 2\psi) - 2b^2 c^2 - 2a^2 d^2 + (d^2 + b^2 - a^2 - c^2) 2ac \cos. \psi$ , quod brevitatis gratia dicatur  $2M$ ; summa vero omnium terminorum in quibus non continetur  $f$ , erit  $= (a^2 - b^2)^2 c^2 + (c^2 - d^2)^2 a^2 - (a^2 - b^2)(c^2 - d^2) 2ac \cos. \psi$ , quae brevitatis gratia dicatur  $N$ ; unde factis substitutionibus, erit aequatio abbreviata:  $f^4 h + 2M f^2 + N^2 = 0$ , ex qua obtinetur

$$f = \frac{r(-M \pm r(M^2 - N h))}{r h}$$

## Coroll. II.

§. 288. Ex aequatione prouti ad eam primo est perventum longitudo lateris  $DC$  hoc modo exprimitur:  $d = \frac{r(a^2 + f^2 - b^2 - 2ac \cos. \psi)^2 +$

$$\frac{r(4a^2 b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2 - 2ac \sin. \psi)^2}{2a}; \text{ ex}$$

eadem aequatione reducta finali apparet esse

$$c^2 + c \left( \frac{(b^2 - a^2 - f^2) \cos. \psi - \sin. \psi}{a} \right) \frac{r(4a^2 b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2)}{a} = d^2 - f^2.$$

Quod si ergo ad abbreviandum ponatur

$$\frac{(b^2 - a^2 - f^2) \cos. \psi - \sin. \psi}{a} r(4a^2 b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2) = 2A$$

erit aequatio abbreviata  $c^2 + 2Ac = d^2 - f^2$ , unde elicitur  $c = A \pm r(A^2 + d^2 - f^2)$ .

Coroll.

## Coroll. III.

§. 289. Sit ad abbreviandum ex Corollario I. summa coefficientium quadrati ipsius  $b = 2B$ , et summa omnium terminorum absolutorum  $= Q$ , erit haec aequatio abbreviata:  $b^4c + 2Pb^2 + Q = 0$ ,  
ex qua extracta radice fit,  $b = \frac{r(-P \pm r(P^2 - c^2Q))}{c}$

Si facta divisione totius aequationis ex Coroll. I. ad nihilum redactae per  $c^2$  ponatur ad abbreviandum coefficienti ipsius  $a^3 = A$ , coefficienti ipsius  $a^2 = B$ , coefficienti ipsius  $a = C$ , et summa omnium terminorum absolutorum  $= D$ ; habetur pro inveniendi latere  $AB$  haec aequatio abbreviata:  $a^4 + Aa^3 + Ba^2 + Ca + D = 0$ .

## Coroll. IV.

§. 290. Sit ad abbreviandum  $(r(4a^2b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2)) = P$ ;  $(b^2 - a^2 - f^2)c = Q$ ;  $(f^2 + c^2 - d^2)a = R$  factis substitutionibus et transpositione, erit aequatio abbreviata:  $Qr(1 - x^2) = Px - R$ , posito  $\sin. \psi = x$ , et  $\cos. \psi = r(1 - x^2)$ , ex qua sumtis quadratis et facta reductione, obtinetur haec aequatio:  $x = \frac{PR \pm Qr(P^2 + Q^2 - R^2)}{P^2 + Q^2} = \sin. \psi$ .

## Scholion I.

§. 291. Inter sex casus qui in aequatione continentur nullus datur Tetragonometriae proprius; sed omnes utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, et quidem ita ut trigonometricae naturalius et facilius expendantur, tamen omnes sex casus evolvi, quia ex aequatione haud difficulter sequuntur.

## Coroll. V.

§. 292. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio, quae ex resolutione prodiit, in hanc mutatur:  $(f^2 + c^2 - d^2)(a - (b^2 - a^2 - f^2))c = 0$ ,

unde sequitur fore  $f = \frac{r((b^2 - a^2)c + (d^2 - c^2)a)}{a + c}$  vel

etiam  $f = \frac{r((b+a)(b-a)c + (d+c)(d-c)a)}{a + c}$ ; ex

eadem elicitur  $d = \frac{r((c^2 + f^2)a + (a^2 + f^2 - b^2)c)}{a}$ ;

ex eadem sequitur etiam

$b = \frac{r((a^2 + f^2)c + (f^2 + c^2 - d^2)a)}{c}$ , porro ex

eadem erit  $a = \frac{d^2 - f^2 - c^2 + r((f^2 + c^2 - d^2)^2 - 4c(b^2 - f^2))}{2c}$ ,

nec non  $c = \frac{b^2 - f^2 - a^2 + r((a^2 + f^2 - b^2)^2 - 4a^2(d^2 - f^2))}{2a}$ .

## Scholion II.

§. 293. Harum aequationum secunda et quinta ex aequationibus generalibus in corollario secundo inventis etiam consequuntur, tres autem caeterae, quod mireris, ex suis generalibus in Corollariis primo et tertio non consequuntur, cujus phaenomeni ratio est, quod aequatio initio Corollarii primi sumtis quadratis et facta evolutione et transpositione terminorum in aliam formam fuit transfusa, ex qua legitimi valores litterarum  $f$ ,  $a$ ,  $b$ , non consequuntur, nisi prius ad for-

formam pristinam reducatur; idem enim ex quolibet ejusdem aequationis forma non semper legitime sequitur. Sed hac methodo nova quadam ratione solvitur problema ad triangula pertinens, quod ordinaria methodo resolvendum foret hoc modo: Demisso ab angulo  $C$  in basin  $BD$  perpendicularo  $Ca$ , erit per (Eucl. II. 11.)  $b^2 = a^2 + f^2 - 2af \cos. A$ , et  $d^2 = c^2 + f^2 + 2cf \cos. A$  et ad eliminandum  $\cos. A$  aequationibus combi-

natis habetur:  $\frac{b^2 - a^2 - f^2}{c} = \frac{c^2 + f^2 - d^2}{c}$ , unde consequitur fore uti prius:  $f = \frac{r((b^2 - a^2)c + (d^2 - c)a)}{a + c}$ .

Coroll. VI.

§. 294. Si in aequatione in primo Corollario inventa ponatur angulus  $A$  rectus, vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$  intra vel extra triangulum  $BCD$ , et trapezio inverso prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:  $f = \frac{r((a^2 d^2 + b^2 c^2 \pm$

$$\frac{r(a^2 d^2 + b^2 c^2)^2 - ((c^2 - d^2)a^2 + c^2(a^2 - b^2)(a^2 + c^2))}{r(a + c)}$$

ubi in casu anguli  $A$  recto aequalis signum affirmativum, in casu altero, quo tribus rectis aequalis, signum negativum valere debet, sed ex

corollario II. fit  $d = \frac{r((a^2 + f^2 - b^2)^2 - 2ac)}{2a}$

$$\frac{(r(4a^2 b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2) - 2ac^2)}{2a}$$

2 a

N 3

c =

$$c = \frac{r(4a^2b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2) \pm r(4a^2b^2 - (a^2 + b^2 - f^2)^2 + 4a^2(d^2 - f^2))}{2a}$$

Quia in aequatione quarti gradus in corollario III. vi hujus positionis fit  $A=0$ , et  $C=0$ , ut aequatio in hanc mutetur:  $a^4 + Ba^2 + D = 0$ ; extracta radice invenitur esse  $a = \frac{r(-B \pm r(B^2 - 4D))}{r^2}$

$$\text{et in aequationis } b = \frac{r(-P \pm r(P^2 - c^2Q))}{c}$$

termino  $P$  evanescit summa omnium terminorum, quae efficitur  $\cos. \psi$ .

### Scholion III.

§. 295. Aequatio hujus Problematis primo inventa nullas recipit varietates, nisi quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur, quare pro omni trapezio tam directo, quam inverfo primo inventa valet aequatio.

### Problema XXI.

Fig. XXI. §. 296. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ ; inter haec sex, latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $AD=d$ , diagonalem  $AC=f$ , et duos angulos  $A=\psi$ ,  $D=\phi$ ; aequationem invenire.

### Solutio.

1) In triangulo dextro formo hanc analogiam  $AC(f) : \sin. D (\sin. \phi) = AD(c) : \sin. ACD = \frac{c \sin. \phi}{f}$  et hinc  $\cos. ACD = \frac{r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{f}$

2) Ex



2) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $D$ , formo finum et cosinum anguli tertii  $CAD$  et invenio

$$\sin CAD = \frac{\sin \phi r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) + c \sin \phi \cos \phi}{f}$$

$$\text{nec non } \cos CAD = \frac{-\cos \phi r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) + c \sin \phi^2}{f}$$

3) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $A$  formo cosinum anguli  $CAB$ , et invenio esse:

$$\cos (\psi - CAD) =$$

$$= \frac{-\cos \psi \cos \phi r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) + \cos \psi \sin \phi^2}{f}$$

$$+ \frac{\sin \psi \sin \phi r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) + c \sin \psi \sin \phi \cos \phi}{f}$$

$$= \frac{-\cos (\phi + \psi) r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) + c \sin \phi \sin (\phi + \psi)}{f}$$

$$= \cos CAB.$$

4) His factis in triangulo sinistro per tritum theorema (Eucl. II, 11.) ad hanc aequationem pervenio:  $BC^2 = AB^2 + AC^2 - 2ABAC$ , et symbolis substitutis  $b^2 = a^2 + f^2 + 2a \cos (\phi + \psi) r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) - 2ac \sin \phi \sin (\phi + \psi)$  Q. E. I.

### Coroll. I.

§. 297. Ex hac aequatione statim incurrit in oculos, esse pro inveniundo latere  $BC$ ,  $b = r (a^2 + f^2 + 2a \cos (\phi + \psi) r (f^2 - c^2 \sin \phi^2) - 2ac \sin \phi \sin (\phi + \psi))$  Sit ad abbreviandum  $\sin \phi = h$ ,  $\sin (\phi + \psi) = m$ ,  $\cos (\phi + \psi) = n$ , erit pro inveniundo latere  $AD$ , substitutione et

transpositione facta  $b^2 - a^2 - f^2 + 2ac hm = 2an$   
 $\mathcal{R}(f^2 - c^2 h^2)$ , ex qua operatione absoluta  
 obtinetur haec aequatio :

$$c = \frac{(a^2 + f^2 - b^2) m \pm n \mathcal{R}(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}{2ah}$$

*Coroll. II.*

§. 298. Sed facta substitutione et transposi-  
 tione pro obtinendo latere  $AB$ , habetur haec  
 aequatio abbreviata:  $a + 2a(n\mathcal{R}(f^2 - c^2 h^2) - chm)$   
 $= b^2 - f^2$ , et operatione ad finem perducta obtine-  
 tur haec:  $a = chm - n\mathcal{R}(f^2 - c^2 h^2) \pm$   
 $\mathcal{R}((n\mathcal{R}(f^2 - c^2 h^2) - chm)^2 + b^2 - f^2)$ .  
 Verum pro diagonali obtinenda habetur :  
 $f = \mathcal{R}(b^2 + a^2(n^2 - m^2) + 2achm \pm 2an\mathcal{R}(b^2 - (am - ch)^2))$   
 et si ad abbreviandum ponatur  $n^2 - m^2 = \cos.(\varphi + \psi)$   
 $-\sin.(\varphi + \psi)^2 = \cos. 2(\varphi + \psi) = p$ , habetur:  
 $f = (\mathcal{R}b^2 + a^2 p + 2ac hm \pm 2an\mathcal{R}(b^2 - (am - ch)^2))$ .

*Coroll. III.*

§. 299. Pro obtinendo angulo  $D$ , ex  
 aequatione inventa elicio hanc aequationem:  
 $2ac \sin. \varphi = -A^2 \sin. (\varphi + \psi) \pm \cos. (\varphi + \psi)$   
 $\mathcal{R}(4a^2 f^2 - A^4)$  in qua brevitatis gratia  
 positum erat,  $b^2 - a^2 - f^2 = A^2$ ; ponatur  
 rursus ad abbreviandum  $\mathcal{R}(4a^2 f^2 - A^4) = B^2$   
 et ex aequatione abbreviata:  $2ac \sin. \varphi$   
 $= -A^2 \sin. (\varphi + \psi) + B^2 \cos. (\varphi + \psi)$  elicitur  
 $\tan. \varphi = (B^2 \cos. \psi - A^2 \sin. \psi) : (2ac + A^2$   
 $\cos. \psi + B^2 \sin. \psi)$  et si ad abbreviandum po-  
 natur  $2ac \sin. \varphi = h$ , invenitur esse :

*sin.*

$$\sin.(\varphi + \psi) = \frac{-A^2 h^2 \pm B^2 \sqrt{A^4 - B^4 - h^4}}{A^4 + B^4}$$

et consequenter ipse angulus

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{(-A^2 h^2 \pm B^2 \sqrt{A^4 + B^4 - h^4})}{A^4 + B^4} - \varphi$$

*Scholion I.*

§. 300. Nec in hoc problemate datur ullus casus Tetragonometriae proprius, sed omnes utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, sed ita ut fere facilius et expeditius trigonometricae solvantur, excepto casu, quo diagonalis quaeritur, pro quo aequatio exhibita brevitate solutioni trigonometricae parum aut nihil cedit; omnes autem casus evolvi, cum ex aequatione haud difficulter et operose sequantur.

*Coroll. IV.*

§. 301. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul sumti duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ ; aequatio, quae prius prodiit, in hanc mutatur:  $b^2 = a^2 + f^2 - 2a \sqrt{f^2 - c^2 \sin. \varphi^2}$ , vel etiam  $b^2 = a^2 + f^2 - 2a \sqrt{f^2 - c^2 \sin. \psi^2}$ , unde extracta radice fit,  $f = \sqrt{a^2 + b^2 \pm 2a \sqrt{b^2 - c^2 \sin. \varphi^2}}$ ; id quod etiam ex ipsa aequatione generali pro diagonali inventa elicitur.

*Coroll. V.*

§. 302. Si ponantur anguli  $A$  et  $D$ , simul sumti uni recto vel tribus rectis aequales;

aequatio pro diagonali in hanc mutatur :  
 $f = \sqrt{(b^2 - a^2 \pm 2ac \sin. \phi)}$ , ubi signum superius valet pro positione anguli recti, inferius pro positione trium rectorum.

*Coroll. VI.*

§. 303. Si in aequatione generali pro diagonali ponatur angulus  $A$  aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et quadrilatero in triangulum abeunte, aequatio in hanc mutatur :  
 $f = \sqrt{(b^2 + a^2 p - 2ac h^2 + 2an \sqrt{(b^2 - h^2(a+c)^2})}$ ,  
 in qua est  $\cos. \phi^2 - \sin. \phi^2 = \cos. 2\phi = p$ ,  $m = -h$ ,  
 $n = -\cos. \phi$ .

*Scholion II.*

§. 304. Solvit haec aequatio nova quadam ratione problema de invenienda recta  $EC$ , ab angulo  $C$  ad latus  $BD$  ducta, quod ordinaria methodo per duas analogias trigonometricas solvendum esset. Similiter pro segmentis  $BE$ ,  $DE$  et latere  $BC$  e suis valoribus generalibus novae solutiones eliciuntur sequentes,

*Coroll. VII.*

§. 305. Pro latere  $BC$  inveniendi habetur :  
 $b = \sqrt{(a^2 + f^2 - 2ac \cos. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} + 2ac \sin. \phi^2)}$   
 pro segmento  $DE$  haec habetur :

$$c = \frac{(b^2 - a^2 - f^2) \sin. \phi^2 + \cos. \phi \sqrt{(4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2)}}{2a \sin. \phi}$$

denique pro segmento altero  $BE$  haec invenitur :  
 $a = \cos. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} - c \sin. \phi^2 \pm \sqrt{(c \sin. \phi^2 - \cos. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}) + b^2 - f^2}$

et

et pro angulo  $D$ ,  $\text{tang. } \phi = -B^2 : (A^2 - 2ac)$ .  
 Quod si ponatur angulus  $D$  aequalis duobus  
 rectis, lateribus  $AD$ ,  $DC$  in diagonalem inci-  
 dentibus et trapezio in triangulum  $ABC$   
 abeunte, aequatio pro diagonali in hanc abit  
 $f = (b^2 + a^2 p \mp 2an \sqrt{b^2 - a^2 m^2})$ , et iterum  
 extracta radice  $f = an \pm \sqrt{b^2 - a^2 m^2}$ , in qua  
 est  $m = -\sin. \psi$ ,  $n = -\cos. \psi$ ,  $\cos. \psi^2 - \sin. \psi^2$   
 $= \cos. 2\psi = p$ ; fit autem in hoc casu  $\sin. \psi = B^2$ ;  
 $\sqrt{A^4 + B^4}$ .

## Coroll. VIII.

§. 306. Si angulus  $A$  ponatur aequalis recto  
 vel tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diago-  
 nalem  $BD$  intra vel extra triangulum  $BCD$ , et  
 trapezio inverso prodeunte, fit aequatio pro diago-  
 nali,  $f = (b^2 - a^2 p \pm 2ac h m \mp 2an \sqrt{b^2 - (am \mp ch)^2})$ ,  
 in qua aequatione signa superiora valent pro po-  
 sitione recti denotante  $m = \pm \cos. \phi$ ,  $n = \mp \sin. \phi$ ,  
 $\sin. \phi^2 - \cos. \phi^2 = -\cos. 2\phi = m^2 - n^2 = -p$ ,  
 in hac hypothefi invenitur fore latus  $BC = b$   
 $= \sqrt{a^2 + f^2 + 2a \sin. \phi \sqrt{f^2 - c^2 \sin. \phi^2} \mp 2ac \sin. \phi \cos. \phi}$   
 $AD = c = \frac{\pm(a^2 + f^2 - b^2)m \pm n \sqrt{4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2}}{2ah}$

et denique latus  $AB = a = \pm c h m \mp n \sqrt{f^2 - c^2 h^2} \pm$   
 $\sqrt{(\mp n \sqrt{f^2 - c^2 h^2} \mp c h m)^2 + b^2 - f^2}$  et  
 $\text{tang. } \phi = \mp A^2 : (2ac \pm B^2)$ , in his quatuor  
 aequationibus signa valent, ut in aequatione pro  
 diagonali.

## Coroll. IX.

§. 307. Si in aequatione pro diagonali po-  
 natur angulus  $D$  rectus vel tribus rectis aequalis,  
 cadente vertice  $D$  a sinistra diagonalis intra vel  
 extra

extra triangulum  $ABC$ , et trapezio inverso prodeunte, prodit aequatio plane similis priori in qua est  $m = \pm \cos. \psi$ ,  $n = \mp \sin. \psi$ ,  $\sin. \psi^2 - \cos. \psi^2 = m^2 - n^2 = -p = -\cos. 2\psi$ , fit autem in hac hypothefi, latus  $BC = b = \sqrt{(a^2 + f^2 \mp 2a \sin. \psi \sqrt{f^2 - c^2} \mp 2ac \cos. \psi)}$  latus vero  $AD = c = \frac{\pm(a + f^2 - b^2)m \pm n \sqrt{4a^2 f^2 - (b^2 - a^2 - f^2)^2}}{2a}$ ;

in hac aequatione signa superiora valent pro positione trium rectorum, inferiora pro positione recti. Latus  $AB = a = \frac{cm \mp n \sqrt{f^2 - c^2} \pm \sqrt{(f^2 - c^2)n^2 - cm)^2 + b^2 - f^2}}{2}$ .

*Coroll. X.*

§. 308. Quod si ponatur  $am = ch$ , ut fit  $a: \sin. \phi = c: \sin. (\phi + \psi)$ , aequatio pro diagonali in hanc mutatur:  $f = \sqrt{(b^2 + a^2 p + 2ac h m \pm 2ab n)}$ , quae  $am$  et  $ch$  pro se mutuo, et pro  $p$  suum valorem substituendo, in hanc simpliciore abit,  $f = \sqrt{(b \pm an)^2 + ch}$ . Si vero ponatur  $b = am - ch$ , fit  $f = \sqrt{(a^2 n^2 + c^2 h^2)}$  pro  $b$  et  $p$  suis valoribus substitutis, vel etiam pro  $ch$  rursus suo valore surrogato fit  $f = \sqrt{(a^2 + b^2 - 2abm)}$ .

*Scholion III.*

§. 309. Aequatio in solutione hujus problematis data pro trapezio directo, valet in hypothefi figurae constructae, quando summa angulorum  $D$  et  $ACD$  excedit rectum, verum quando minor est recto et angulus  $D$  major angulo  $A$ , habetur haec aequatio:  $b^2 = a^2 + f^2 - 2a \cos. (\phi - \psi) \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2) + 2ac \sin. \phi \sin. (\phi - \psi)}$ , sed angu-

angulo  $A$ , angulum  $D$  excedente haec :  
 $b^2 = a^2 + f^2 - 2a \cos. (\psi - \phi) r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2)$   
 $- 2ac \sin. \phi \sin. (\psi - \phi)$ . Quare generalis aequa-  
 tio pro omni trapezio directo fit hujusmodi:  
 $b^2 = a^2 + f^2 \pm 2a \cos. \left( \begin{smallmatrix} \psi \pm \phi \\ \phi - \psi \end{smallmatrix} \right) r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2)$   
 $\mp 2ac \sin. \left( \begin{smallmatrix} \psi \pm \phi \\ \phi - \psi \end{smallmatrix} \right) \sin. \phi$ . Quod si trapezium

fit partialiter inuersum, ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$ , existente summa angulorum  $D$  et  $ACD$  recto majore, angulo  $D$  majore quam angulo  $A$ , habetur haec aequatio :  $b^2 = a^2 + f^2 + 2a \cos. (\phi - \psi) r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2) - 2ac \sin. \phi \sin. (\phi - \psi)$ ; verum caeteris manentibus iisdem, existente angulo  $A$  majore angulo  $D$ , habetur :  $b^2 = a^2 + f^2 + 2a \cos. (\psi - \phi) r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2) + 2ac \sin. \phi \sin. (\psi - \phi)$ ; sed, existente summa angulorum  $D$  et  $ACD$  recto minore, habetur haec aequatio :  $b^2 = a^2 + f^2 - 2a \cos. (\phi + \psi) r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2) + 2ac \sin. \phi \sin. (\phi + \psi)$ . Caeterum ex aequatione liquet plures variationes occurrere non posse, quomodocunque figura variet, et aequatio generalissima erit pro omni trapezio, quae jam allata fuit pro trapezio directo.

### Problema XXII.

§. 310. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$  inter haec sex, latus  $AB = a$ ,  $BC = b$ ,  $CD = d$ , diagonalem  $AC = f$ , angulum  $A = \psi$ , et  $D = \phi$  aequationem inuenire. Fig. XXII.

*Solutio.*

## Solutio.

1) In triangulo dextro formo hanc analogiam:  
 $AC(f) : \sin. D (\sin. \varphi) = CD(d) : \sin. CAD =$   
 $= \frac{d \sin. \varphi}{f}$  et consequenter  $\cos. CAD =$   
 $= \frac{r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)}{f}$

2) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $A$   
 formo cosinum anguli  $CAB$ , et invenio esse:  
 $\cos. (\psi - CAD) = \frac{\cos. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) + d \sin. \varphi \sin. \psi}{f}$

3) His factis in triangulo sinistro pervenio ad  
 hanc aequationem per (Eucl. II. II.)  $BC^2 =$   
 $= AB^2 + AC^2 - 2 AB. AC$  et substitutis synbo-  
 lis habetur:  $b^2 = a^2 + f^2 - 2 a \cos. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)$   
 $- 2 a d \sin. \varphi \sin. \psi$ , Q. E. I.

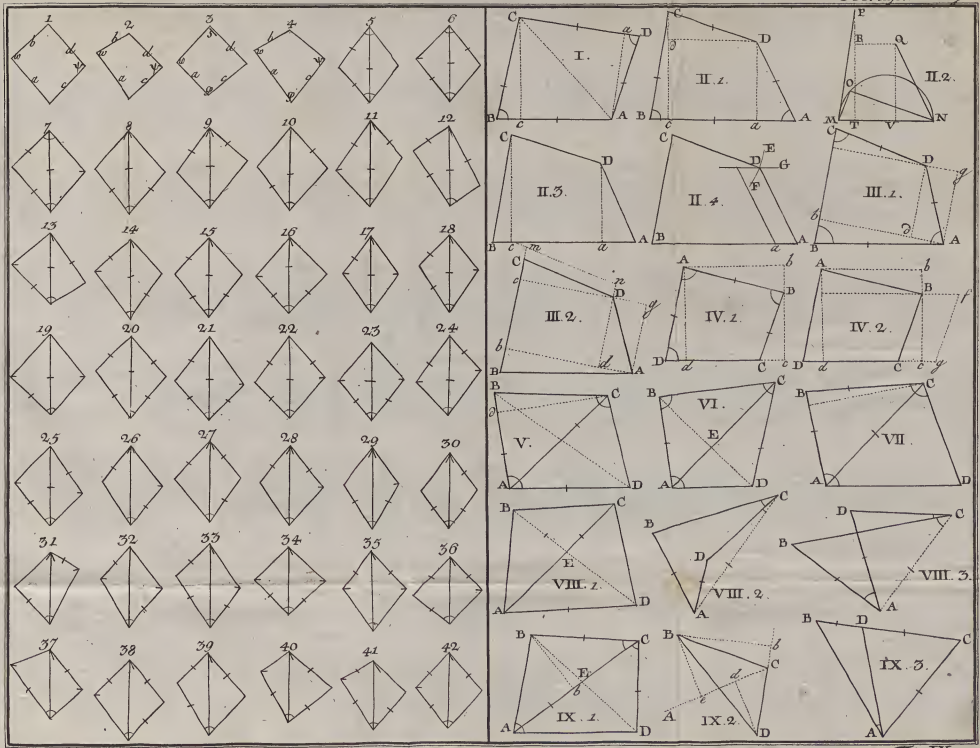
## Coroll. I.

§. 311. Ex hac aequatione statim liquet esse:  
 latus  $BC = b = r(a^2 + f^2 - 2 a \cos. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)$   
 $- 2 a d \sin. \varphi \sin. \psi)$  et posito ad abbreviandum  
 $\sin. \varphi = h$ ,  $\sin. \psi = m$ ,  $\cos. \psi = n$ , invenitur esse latus  
 $AB = a = n r(f^2 - d^2 h^2) + d h m \pm$   
 $r((n r(f^2 - d^2 h^2) + d h m)^2 + b^2 - f^2)$  et latus  
 $DC = d = \frac{(a^2 + f^2 - b^2)m \pm n r(4 a^2 f^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2)}{2 a n}$ ,

atque diagonalis  $AC = f = r(b^2 + a^2 p + 2 a d h m \pm 2 a n$   
 $r(b^2 - (a m - d h)^2))$ , in qua aequatione est  
 $p = n^2 - m^2 = \cos. \psi^2 - \sin. \psi^2 = \cos. 2 \psi$ ; pro angu-  
 lo  $D$  inveniundo hanc aequationem consequor:  
 $\sin. \varphi = \frac{m(a^2 + f^2 - b^2) \pm n r(4 a^2 f^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2)}{2 a d}$

deni-







denique pro angulo  $A$  habetur haec aequatio:

$$\sin. \psi = \frac{d h (a^2 + f^2 - b^2) \pm r (f^2 - d^2 h^2)}{2 a f^2} \\ (2 a^2 f^2 + 2 b^2 f^2 + 2 a^2 b^2 - a^4 - b^4 - f^4) \\ \frac{2 a f^2}{2 a f^2}$$

*Scholion I.*

§. 312. Inter sex casus qui in aequatione continentur, non datur nisi unus Tetragonometriae proprius, qui tum obtinet quando diagonalis quaeritur, suppeditat autem hic casus novum in Geometria practica problema satis elegans pulchrum et utile, quod ita se habet: In figura quadrilatera ex datis tribus lateribus et duobus angulis lateri ignoto adjacentibus, invenire diagonalem et construere figuram Caeteri quinque casus utrique methodo, et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, sed ita ut trigonometricae facilius expédiantur, omnes tamen casus evolvi, quia ex aequatione non adeo prolixè et operose eruuntur, et aequationibus haud inconcinnis exprimuntur.

*Coroll. II.*

§. 313. Si anguli  $A$  et  $D$ , ponantur simul summi aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$  fit aequatio pro diagonali:  $f = r (b^2 + a^2 p + 2 a d h \pm a n r (b^2 - h^2 (a c)^2))$ ; fit autem in hoc casu: latus  $BC = b = r (a^2 + f^2 - 2 a n r (f^2 - d^2 h^2) - 2 a d h^2)$  et latus  $AB = a = n r (f^2 - d^2 h^2) + d h^2 \pm r ((n r (f^2 - d^2 h^2) + d h^2)^2 + b^2 - f^2)$  et  
latus

latus  $DC = d =$

$$= \frac{a^2 + f^2 - b^2 \pm \cot. \psi \sqrt{4a^2 f^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2}}{2a \cot. \psi.}$$

*Coroll. III.*

§. 314. Si angulus  $A$  duobus rectis aequalis ponatur, lateribus  $AB, AD$ , cum diagonali  $BD$  coincidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte; prodit pro diagonali five recta ab angulo  $C$ , in latus sibi oppositum  $BD$  ducta, haec aequatio:  $f = \sqrt{a^2 + b^2 \pm 2a \sqrt{b^2 - d^2 \sin. \varphi^2}}$  fit autem in hoc casu  $b = \sqrt{a^2 + f^2 \pm \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2}}$   
 $a = \sqrt{b^2 - d^2 \sin. \varphi^2} \pm \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2}$ , et  
 $d = \frac{\sqrt{4a^2 - f^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2}}{2ah}$

$$\sin. \varphi = \frac{\sqrt{4a^2 f^2 - (a^2 + f^2 - b^2)^2}}{2ad}$$

*Scholion II.*

§. 315. His igitur aequationibus nova quadam ratione solvuntur triangula tum partialia  $BED$ , et  $ECD$ , tum etiam totale  $BCD$ , quae methodis vulgaribus trigonometricis perparum aut nihil cedunt.

*Coroll. IV.*

§. 316. Si angulus  $A$  ponatur uni recto vel tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$  et trapezio inverso prodeunte, prodit pro diagonali haec aequatio  $f = \sqrt{a^2 + b^2 \pm 2adh}$   
 pro

pro latere  $BC$  habetur haec:  $b = \sqrt{a^2 + f^2 \mp 2adh}$ ,  
 pro latere  $AB$  obtinetur:  $a = \pm dh \pm \sqrt{b^2 - f^2 + d^2 h^2}$

denique pro latere  $DC$  est  $d = \frac{a^2 + f^2 - b^2}{2ah}$  et pro  
 angulo habetur  $\sin. \varphi = \frac{a^2 + f^2 - b^2}{2ad}$ .

### Scholion III.

§. 317. In tribus aequationibus prioribus valent signa superiora pro positione anguli recti; inferiora pro positione trium rectorum, sed in duabus ultimis expressiones in utraque positione recidunt eodem, quia angulus  $D$ , qui in priore casu in figura constructa est affirmativus, in positione trium rectorum fit negativus, hoc est ad dextram lateris  $CD$  cadit, et trapezium fit totaliter inversum.

### Coroll. V.

§. 318. Quod si angulus  $D$  ponatur rectus, vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $D$ , ad sinistram diagonalis intra vel extra triangulum  $ABC$  et denuo prodeunte trapezio inverso, prodit pro diagonali haec aequatio:  $f = \sqrt{b^2 + a^2 p \pm 2adm \pm 2an \sqrt{b^2 - (am \mp c)^2}}$  sed in hoc casu fit:  $b = \sqrt{a^2 + f^2 - 2an \sqrt{f^2 - d^2} \mp 2adm}$ , et latus  $AB = a = n \sqrt{f^2 - d^2} \pm dm \pm \sqrt{(n \sqrt{f^2 - d^2} \pm dm)^2 + b - f^2}$  et pro angulo  $A$  habetur haec aequatio:  $\sin. \psi = \frac{\pm d(a^2 + f^2 - b^2)}{2af}$   
 $\pm \frac{\sqrt{(f^2 - d^2)(2a^2 f^2 + 2b^2 f^2 + 2a^2 b^2 - a^4 - b^4 - f^4)}}{2af}$   
 O ubi

ubi signum superius valet pro angulo recto, inferius pro tribus rectis.

*Coroll. VI.*

§. 319. Si ponatur  $am = dh$ , ut sit  $a: \sin. \varphi = d: \sin. \psi$ , erit  $f = \sqrt{(b^2 \pm an)^2 + d^2 h^2}$ , si vero ponatur  $b = am - dh$ , fit  $f = \sqrt{a^2 n^2 + d^2 h^2}$ , vel etiam  $f = \sqrt{a^2 + b^2 - 2abm}$ ; his addere licet, si ponatur  $f = d$ . fore ex aequatione, quae primo prodit:  $b^2 = a^2 + f^2 - 2ad \cos.(\varphi \cos. \psi + \sin. \varphi \sin. \psi) = a^2 + f^2 - 2ad(\psi - \varphi)$  vel etiam fiet  $b^2 = a^2 + f^2 - 2ad \cos.(\varphi - \psi)$ , denique fieri potest  $b^2 = a^2 + f^2 + 2ad(\cos. \varphi \cos. \psi - \sin. \varphi \sin. \psi) = a^2 + f^2 + 2ad \cos.(\varphi + \psi)$ .

*Scholion IV.*

§. 320. Primus casus obtinet in figura proposita quando latus  $AD$  versus dextram ab angulo  $A$  cadit et consequenter quando angulus  $D$  vel huic aequalis  $CAD$  minor est angulo  $A$ . Secundus casus obtinet, quando latus  $AD$  cadit versus sinistram ab angulo  $A$ , et quidem extra latus  $AB$ , ut prodeat trapezium totaliter inversum, in hoc enim casu angulus  $CAD = D$ , fit major angulo  $A$ . Denique tertius casus obtinet, quando latus  $AD$  uti prius cadit ad sinistram anguli  $D$ , sed intra latus  $AB$ , ut trapezium prodeat partialiter inversum, in hoc enim casu angulus  $CAB$  est summa angulorum  $A$  et  $D$ .

*Scholion. V.*

§. 321. Aequatio hujus problematis simplicior praecedente, nullas recipit varietates, nisi quod utrumque signum praeponendum sit termino

mino tertio et quarto dextri aequationis membri, quare generalis aequatio pro omni trapezio tam directo, quam inverfo, est hoc modo exprimenda

$$b^2 = a^2 + f^2 \mp 2 a \cos. \psi \mp (f^2 - a^2 \sin. \phi^2) \mp 2 a d \sin. \phi \sin. \psi.$$

### Problema XXIII.

§. 322. In figura quadrilatera *ABCD* propo-  
fita inter haec sex: latus *AB*=*a*, *AD*=*c*, diagonalem *AC*=*f*, et tres angulos *A*= $\psi$ , *B*= $\lambda$ , *D*= $\phi$ , aequationem invenire. Fig. XXIII.

#### Solutio.

1) Cum dentur nomina primitiva angulorum *A*, *B*, *D*; erit nomen derivativum summae eorundem  $\lambda + \phi + \psi$  et hinc  $\sin. (A + B + D) = \sin. (\lambda + \phi + \psi)$  et  $\cos. (A + B + D) = \cos. (\lambda + \phi + \psi)$ , quare cum in solutione problematis XXI. num. 1. (§. 296.) sit inventus

$$\sin. ACD = \frac{c \sin. \phi}{f} \text{ et } \cos. ACD = \frac{r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{f};$$

ex his et praecedentibus formo sinum summae angulorum omnium *A*, *B*, *D*, *ACD*, et invenio esse  $\sin. (A + B + D + ACD) =$

$$= \frac{c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi) + \sin. (\lambda + \phi + \psi) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{f}$$

2) Jam ob formatum sinum summae omnium angulorum in quadrilatero, excepto angulo *ACB*, et summam omnium quatuor rectis aequalem =  $2\pi$ ; erit nomen derivativum sinus anguli

$\sigma_2$  *ACB*

$$\begin{aligned} ACB &= \sin. (2\pi - (A+B+D+ACD) = \\ &= \frac{-\sin. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} -}{f} \\ &= \frac{-c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi)}{f} = \sin. ACB. \end{aligned}$$

3) His peractis in triangulo sinistro pervenio ad hanc analogiam  $AC: \sin. B = AB: \sin. ACB$  et consequenter symbolis substitutis habetur:

$$\begin{aligned} f: \sin. \lambda &= a \frac{-\sin. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} + c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi)}{f} \text{ atque} \\ a \sin. \lambda &= -\sin. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} - c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi). \text{ Q. E. I.} \end{aligned}$$

*Scholion I.*

§. 323. Cum in triangulo sinistro sit  $\sin. ACB = \frac{a \sin. \lambda}{f}$ , et  $\cos. ACB = \frac{\sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{f}$  et hinc  $\sin. (A+B+D+ACB) = \frac{a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi) + \sin. (\lambda + \phi + \psi)}{f}$   $\sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$ , per eandem ac prius rationem sequitur fore:  $\sin. ACD = \frac{-a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi) - \sin. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{f}$  et in triangulo dextro hac analogia formata:  $AC: \sin. D = AD: \sin. ACD$  ad hanc aequationem per-



pervenio,  $c \sin. \phi = -\sin. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}$   
 $- a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi)$ , haec autem est priori  
 similis et ex illa derivatur  $a$  et  $c$ ,  $\lambda$  et  $\phi$  sibi  
 mutuo substituendo.

*Scholion II.*

§. 224. Cum per ipsum formationis modum  
 sinus angulorum  $ACB$ , et  $ACD$  negativi pro-  
 dierint, necessario inde sequebatur totum dex-  
 trum aequationis membrum fieri negativum, id  
 quod primo sane intuitu absurdi quid involvere  
 videtur; haec autem absurdi apparentia evanescit,  
 si consideretur terminum priorem dextri membri  
 signo radicali affectum esse, et per consequens  
 tam affirmative, quam negative sumi posse, unde  
 sequitur ex negativo in affirmativum mutari  
 posse; id quod nova ratione confirmatur, si at-  
 tendatur unam aequationem esse alterius radicem  
 negativam; nam si ex priori aequatione per ex-  
 tractionem radicis quadraticae, quaeras valorem  
 $c \sin. \phi$ , obtinebis hanc aequationem  $c \sin. \phi =$   
 $= -a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi) \pm \sin. (\lambda + \phi + \psi)$   
 $\sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}$  unde liquet aequationem po-  
 steriorem esse radicem negativam prioris; quod  
 si vero ex posteriore quaeras valorem  $a \sin. \lambda$ ,  
 ad hanc aequationem pervenies:  $a \sin. \lambda = -c \sin. \phi$   
 $\cos. (\lambda + \phi + \psi) \pm \sin. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{f^2 - c^2 \sin. \phi^2}$ ,  
 quare liquet priorem esse posterioris radi-  
 cem negativam, igitur utraque aequatio signo  
 affirmativo adjecto generaliter repraesentatur,  
 aequationes ergo non realiter, sed formaliter  
 differunt.

## Coroll. I.

§. 325. Ex aequatione priori statim sequitur  

$$\text{effe } a = \frac{\pm c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi) \pm \sin. (\lambda + \phi + \psi)}{\sin. \lambda}$$

$$\frac{r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{\sin. \lambda}$$
 quod idem radicem extrahendo ex posteriore obtinetur. Sed ex aequatione posteriore statim liquet esse:

$$c = \frac{\pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi) \pm \sin. (\lambda + \phi + \psi)}{\sin. \phi}$$

$$\frac{r(f^2 - a^2 \sin. d^2)}{\sin. \phi}$$
 quod idem ex priore radicem

extrahendo obtinetur; sed pro diagonali obtinetur ex utraque aequatione haec aequatio:  

$$f = \frac{r(c^2 \sin. \phi^2 \pm 2ac \sin. \lambda \sin \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi) + a^2 \sin. d^2)}{\sin. (\lambda + \phi + \psi)}$$

vel etiam haec ad construendum aptior:  

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \phi + \psi)^2 + (c \sin. \phi \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi))^2)}{\sin. (\lambda + \phi + \psi)}$$

## Coroll. II.

§26. Pro angulo *B* obtinendo habetur haec aequatio:  $\text{tang. } \lambda =$

$$= \frac{\pm c \sin. \phi \cos. (\phi + \psi) \pm \sin. (\phi + \psi) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{a \pm c \sin. \phi \sin. (\phi + \psi) \mp \cos. (\phi + \psi) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}$$

vel etiam  $\text{tang. } \lambda =$

$$= \frac{c \sin. \phi \pm \text{tang. } (\phi + \psi) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{a \sec. (\phi + \psi) \pm c \sin. \phi \text{tang. } (\phi + \psi) \mp r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}$$
  
 simili.

similiter pro angulo  $D$  habetur haec aequatio:

$$\begin{aligned} \text{tang. } \phi &= \\ &= \frac{\pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \pm \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{c + a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \psi) \mp \sin. (\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}; \\ \text{vel etiam haec: } \text{tang. } \phi &= \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &= \frac{a \sin. \lambda \pm \text{tang. } (\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}{c \sec. (\lambda + \psi) \pm a \sin. \lambda \text{ tang. } (\lambda + \psi) \mp \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}}. \end{aligned}$$

Denique multiplicando aequationem priorem per  $c \sin. \phi$ , et posteriorem per  $a \sin. d$ , et aequationes inter se connectendo habetur pro angulo  $A$  haec aequatio:  $\text{tang. } (\lambda + \phi + \psi) =$

$$\begin{aligned} &= \frac{(a \sin. \lambda + c \sin. \phi) \sqrt{(a \sin. \lambda - c \sin. \phi)}}{c \sin. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} \mp a \sin. d \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}} \end{aligned}$$

et a tangente ad angulum ipsum descendendo habetur:  $\psi = \text{ang. tang.}$

$$\begin{aligned} &= \frac{(a \sin. \lambda + c \sin. \phi) (a \sin. d - c \sin. \phi)}{c \sin. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} \mp a \sin. d \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}} - \lambda - \phi. \end{aligned}$$

### Scholion III.

§. 327. Hic monendum, quemadmodum fieri potest ut  $a \sin. \lambda$  majus  $c \sin. \phi$ , ita etiam contingere posse, ut sit minus, quo in casu aequatio rectius scribitur hoc modo:

$$\begin{aligned} \text{tang. } (\lambda + \phi + \psi) &= \\ &= \frac{(a \sin. \lambda + c \sin. \phi) (c \sin. \phi - a \sin. \lambda)}{c \sin. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} \pm a \sin. \lambda \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}} \\ \text{et consequenter etiam Angulus } A &= \psi = \text{ang. tang.} \\ &= \frac{(a \sin. \lambda + c \sin. \phi) (c \sin. \phi - a \sin. \lambda)}{c \sin. \phi \sqrt{(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)} \pm a \sin. \lambda \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}} - \lambda - \phi. \end{aligned}$$

*Scholion IV.*

§. 328. Inter sex casus hujus problematis nullus datur Tetragonometriae proprius, sed omnes utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt. Trium vero casuum solutiones, quibus duo latera  $AB$ ,  $CD$ , et diagonalis quaeruntur, solutionibus trigonometricis parum vel etiam nihil cedunt. Sed anguli trigonometricè fere facilius quam tetragonometricè expediuntur, omnes tamen casus evolvi, quia ex aequationibus faciliter et breviter sequuntur.

*Coroll. III.*

§. 329. Si anguli  $A$  et  $D$  simul sumti sint duobus rectis aequales prodeunte sic trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$ , habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^4 + (c \sin. \varphi \mp a \sin. \lambda \cos. \lambda)^2)}{\sin. \lambda}$$

si vero angulus  $A$  et  $B$  simul sumti sint aequales duobus rectis, prodeunte sic trapezio parallelarum basium  $BC$ ,  $AD$ , habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. \varphi^2 + (c \sin. \varphi \mp a \sin. \lambda \cos. \varphi)^2)}{\sin. \varphi}$$

Denique si anguli diagonaliter oppositi sint aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. \psi^2 + (c \sin. \varphi \mp a \sin. \lambda \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

*Coroll.*

## Coroll. IV.

§. 330. In prima hypothesi habetur latus  
 $AB=a=\frac{\pm c \sin. \varphi \cos. \lambda \pm \sin. \lambda r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. d}$

$= \pm c \sin. \varphi \cot. \lambda \pm r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)$ ; et in  
 secunda hypothesi fit,

$$a = \frac{\pm c \sin. \varphi \cos. \varphi \pm \sin. \varphi r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. \lambda}$$

in tertia vero fit,

$$a = \frac{\pm c \sin. \varphi \cos. \psi \pm \sin. \psi r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. \lambda}$$

similiter in prima hypothesi fit latus  $c = \pm a \cos. d \pm$   
 $r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)$ , at in secunda

$$c = \frac{\pm a \sin. \lambda \cos. \psi \pm \sin. \psi r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \lambda}$$

at in tertia

$$c = \frac{\pm a \sin. \lambda \cos. \psi \pm \sin. \psi r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. d}$$

sed in prima hypothesi fit  $\tan. \lambda = c \sin. \varphi :$   
 $(a \pm r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2))$  in secunda hypothesi fit  
 $\tan. \varphi = a \sin. \lambda : (c \pm r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2))$ . De-  
 nique in tertia hypothesi haec aequatio habe-  
 tur pro angulo  $A = \psi = \text{ang. tang.}$

$$\frac{(a^2 - c^2) \sin. \lambda}{c r(f^2 - c^2 \sin. \lambda^2) \pm a r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}, \text{ vel, etiam}$$

$$\psi = \text{ang. tang.} \frac{(c^2 - a^2) \sin. \varphi}{c r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2) \pm a r(f^2 - a^2 \sin. \varphi^2)}.$$

## Coroll. V.

§. 331. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul sumti uni recto vel tribus rectis aequales, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \cos. \lambda^2 + (c \sin. \phi \pm a \sin. \lambda^2)^2)}{\cos. \lambda} \quad \text{Si}$$

anguli  $A$  et  $B$  sint simul uni recto vel tribus rectis aequales, fit

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \cos. \phi^2 + (c \pm a \sin. \lambda)^2 \sin. \phi^2)}{\cos. \phi} \quad \text{quae}$$

in hanc mutatur:  $f = r(a^2 \sin. \lambda^2 + (c \pm a \sin. \lambda)^2 \tan. \phi^2)$ ; si denique anguli  $B$  et  $D$ , diagonaliter oppositi sint uni recto vel tribus rectis aequales, habetur haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \cos. \psi^2 + (c \sin. \phi \pm a \sin. \lambda \sin. \psi)^2)}{\cos. \psi}$$

In primo casu fit aequatio pro latere  $AB = a = \pm c \sin. \phi \pm \cot. \lambda r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)$ , in secundo casu fit  $a = \frac{\pm c \sin. \phi^2 \pm \cos. \phi r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{\sin. \lambda}$ ,

in tertio casu fit

$$a = \frac{\pm c \sin. \phi \sin. \psi \pm \cos. \psi r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}{\sin. \lambda} \quad \text{In}$$

primo casu fit aequatio pro latere  $AD$

$$c = \frac{\pm a \sin. \lambda^2 \pm \cos. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \phi}, \quad \text{in secundo}$$

casu fit  $c = \pm a \sin. \lambda \pm \cot. \phi r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)$ , denique casu tertio

$$c = \frac{\pm a \sin. \lambda \sin. \psi \pm \cos. \psi r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \phi}.$$

Porro

Porro in primo casu fit pro angulo  $B$ ,  
 $\text{tang. } \lambda = r(f^2 - c^2 \sin. g^2) : (a \pm c \sin. \varphi)$ ,  
 in secundo casu fit pro angulo  $D$ ,  $\text{tang. } \varphi =$   
 $r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) : (c \pm a \sin. \lambda)$ , in tertio casu  
 fit pro angulo  $A$  obtinendo,  $\psi = \text{ang. } \cot.$

$$\frac{(a \cos. \varphi + c \sin. \varphi) (a \cos. \varphi - c \sin. \varphi)}{c \sin. \varphi r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2) \pm a \cos. \varphi r(f^2 - a^2 \cos. \varphi^2)}$$

*Coroll. VI.*

§. 332. Si angulus  $A$  ponatur rectus vel tri-  
 bus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra dia-  
 gonalem intra vel extra triangulum  $BCD$ , et  
 trapezio inverfo prodeunte, habetur pro diago-

nali haec aequatio:  $f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \cos. (\lambda + \varphi)^2}{\cos. (\lambda + \varphi)}$   
 $+ \frac{(c \sin. \varphi \pm a \sin. \lambda \sin. (\lambda + \varphi))^2}{\cos. (\lambda + \varphi)}$ . Si angulus

$D$  ponatur rectus vel tribus rectis aequalis ca-  
 dente vertice  $D$  ad sinistram diagonalis intra vel  
 extra sinistrum triangulum et trapezio inverfo  
 prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(c^2 \mp 2ac \sin. \lambda \sin. (\lambda + \psi) + a^2 \sin. \lambda^2)}{\cos. (\lambda + \psi)}$$

Si angulus  $B$  ponatur rectus vel tribus rectis aequa-  
 lis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis intra  
 vel extra triangulum dextrum, et trapezio inverfo  
 prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \cos. (\varphi + \psi)^2 + (c \sin. \varphi \pm a \sin. (\varphi + \psi))^2)}{\cos. (\varphi + \psi)}$$

*Coroll.*

## Coroll. VII.

§. 333. In prima hypothefi fit latus  $AB =$   

$$\frac{+c \sin \varphi \sin.(\lambda + \varphi) \pm \cos.(\lambda + \varphi) r (f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. \lambda},$$

at in secunda fit

$$a = \frac{-c \sin.(\lambda + \psi) \pm \cos.(\lambda + \psi) r (f^2 - c^2)}{\sin. \lambda}, \text{ denique}$$

in tertia,  $f = +c \sin. \varphi \sin.(\varphi + \psi) \mp \cos.(\varphi + \psi) r (f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)$ ; sed in primo casu habetur:  
 latus  $AD = c =$

$$= \frac{+a \sin. \lambda \sin.(\lambda + \varphi) \pm \cos.(\lambda + \varphi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \varphi}$$

et in secundo

$$c = \frac{+a \sin. \lambda \sin.(\lambda + \psi) \mp \cos.(\lambda + \psi) r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \varphi}$$

et in tertio

$$c = \frac{-a \sin.(\varphi + \psi) \pm \cos.(\varphi + \psi) r (f^2 - a^2)}{\sin. \varphi}$$

## Coroll. VIII.

§. 334. In prima hypothefi fit pro angulo  $B$   

$$\text{tang. } \lambda = \frac{+c \sin. \varphi^2 \pm \cos. \varphi r (f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{a \pm c \sin. \varphi \cos. \varphi \pm \sin. \varphi r (f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}$$

et in secunda  $\text{tang. } \lambda = \frac{-c \sin. \psi \pm \cos. \psi r (f^2 - c^2)}{a + c \cos. \psi \pm \sin. \psi r (f^2 - c^2)}$

in prima hypothefi habetur pro angulo  $D$   
 haec expressio:

$$\text{tang. } \varphi = \frac{+a \sin. \lambda^2 \pm \cos. \lambda r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{c \pm a \sin. \lambda \cos. \lambda \pm \sin. \lambda r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)},$$

sed



sed in tertia fit  $\text{tang. } \varphi = \frac{-a \sin. \psi \pm \cos. \psi r(f^2 - a^2)}{c + a \cos. \psi \pm r(f^2 - a^2)}$

in secunda hypothesi habetur pro angulo  $A$  haec expressio:

$$\text{cot. } (\lambda + \psi) = \frac{(a \sin. \lambda + c)(a \sin. \lambda - c)}{\pm c r(f^2 - c^2) \pm a \sin. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$$

et angulus ipse

$$\psi = \text{ang. cot. } \frac{(a \sin. \lambda + c)(a \sin. \lambda - c) - \lambda}{\pm c r(f^2 - c^2) \pm a \sin. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$$

Sed in tertia

$$\text{cot. } (\varphi + \psi) = \frac{(c \sin. \varphi + a)(c \sin. \varphi - a)}{\pm c \sin. \varphi r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2) \pm a r(f^2 - a^2)}$$

et angulus ipse

$$\psi = \text{ang. cot. } \frac{(c \sin. \varphi + a)(c \sin. \varphi - a) - \varphi}{\pm \sin. \varphi r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2) \pm a r(f^2 - a^2)}$$

### Coroll. IX.

§. 335. Si ponatur angulus  $A$  aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, habetur pro diagonali haec expressio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \varphi)^2 + (c \sin. \varphi \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \varphi))^2)}{\cos. (\lambda + \varphi)}$$

in hac autem hypothesi fit segmentum,

$$EB = a = \frac{\pm c \sin. \varphi \cos. (\lambda + \varphi) \mp \sin. (\lambda + \varphi)}{\sin. \lambda}$$

$$\frac{r(f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. \lambda} \text{ sed alterum segmentum } ED$$

$$\text{fit } c = \frac{\pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \varphi) \mp \sin. (\lambda + \varphi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \varphi}$$

pro

pro angulo  $B$  habetur haec expressio:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{\sin. \varphi (\pm c \cos. \varphi \mp r (f^2 - c^2 \sin. \varphi^2))}{a - c \sin. \varphi^2 \pm \cos. \varphi r (f^2 - c^2 \sin. \varphi^2)},$$

et pro angulo  $D$

$$\text{tang. } \varphi = \frac{\sin. \lambda (a \cos. \lambda \mp r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2))}{c - a \sin. \lambda^2 \pm \cos. \lambda r (f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}.$$

Denique ponendo angulo  $D$  vel  $B$  duobus rectis aequali, prodit in casu priore  $a \sin. \lambda = f \sin. (\lambda + \psi)$ , et in posteriore  $c \sin. \varphi = f \sin. (\varphi + \psi)$ , unde resultant consuetae analogiae trigonometricae una in triangulo  $ABC$ ,  $f : \sin. \lambda = a : \sin. (\lambda + \psi)$ , in triangulo vero  $ACD$  haec altera,  $f : \sin. \varphi = c : \sin. (\varphi + \psi)$ , quo ipso aequationes et operationes verificantur:

*Scholion V.*

§. 336. In triangulo  $BCD$  totali et partialibus  $BCE$ ,  $CDE$  expressiones pro recta  $CE$  et segmentis  $BE$ ,  $DE$ , nec non angulis  $B$ ,  $D$  novas quasdam solutiones suppeditant, quae solutionibus trigonometricis parum cedunt.

*Coroll. X.*

§. 337. Si in aequatione priore ponatur  $f = c$ , aequatio mutatur in hanc adhibito signo radicali negativo et prioris termino negativo:  $a \sin. \lambda = -c \sin. (2\varphi + \lambda + \psi)$  sed affirmativo adhibito et prioris etiamnum negativo:  $a \sin. \lambda = c \sin. (\lambda + \psi)$ , quae locum non habet nisi angulus  $D$ , fiat aequalis duobus rectis et trapezium abeat in triangulum sinistrum  $ABC$ , sed in posteriore aequatione posito  $f = a$ , et adhibitis signis negativis habetur:

$c \sin.$

$c \sin. \phi = -a \sin. (2\lambda + \phi + \psi)$ , sed affirmativo et prioris termini negativo adhibito haec:  $c \sin. \phi = a \sin. (\phi + \psi)$ , quae locum non habet nisi angulus  $B$  sit aequalis duobus rectis, et trapezium abeat in triangulum  $ADC$ .

*Scholion VI.*

§. 338. In aequatione hujus problematis pro trapezio directo nullae varietates occurrunt, nisi quae ex ambiguitate signi radicalis et cosinus oriuntur. Quod si trapezium sit partialiter inversum ita ut totum triangulum  $ADC$  cadat intra triangulum  $ABC$  habetur haec aequatio:  $a \sin. \lambda = \sin. (\phi - \lambda - \psi) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2) + c \sin. \phi \cos. (\phi - \lambda - \psi)$ . Si trapezium ita sit totaliter inversum ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ ,  $CD$  vero extra  $CB$ ; prodit eadem aequatio cum signis contrariis in dextro membro. Sin autem trapezium ita sit totaliter inversum ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ ,  $CD$  vero intra  $CB$  habetur haec aequatio:  $a \sin. \lambda = \sin. (\phi + \psi - \lambda) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2) + c \sin. \phi \cos. (\phi + \psi - \lambda)$ . Denique si trapezium ita sit partialiter inversum ut totum triangulum  $ABC$  cadat intra triangulum  $ADC$ , prodit eadem aequatio, cum signo negativo termini, qui irrationalitate est adfectus, quare generalis aequatio pro omni trapezio tam directo quam inverso, hanc habet formam:  $a \sin. \lambda = \pm \sin. (\phi \pm \psi \pm \lambda) r(f^2 - c^2 \sin. \phi^2) \pm c \sin. \phi \cos. (\phi \pm \psi \pm \lambda)$ .

## Problema XXIV.

Fig. §. 339. In figura quadrilatera proposita  
XXIV.  $ABCD$  inter haec sex; latus  $BC=b$ ,  $DC=d$ ,  
diagonalem  $AC=f$ , et tres angulos  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ ,  
et  $D=\phi$ , aequationem invenire.

Solutio.

1) Ex solutione problematis XXII. (§. 310.)  
habetur  $\sin. CAD = \frac{d \sin. \phi}{f}$  et  $\cos. CAD =$   
 $= \frac{r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2)}{f}$ , ex quibus et ex sinu cosinu-  
que anguli  $A$  sequitur esse  $\sin. (\psi - CAD) =$   
 $= \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. \psi}{f} = \sin. CAB.$

2) Jam in triangulo sinistro pervenio ad hanc  
analogiam  $AC: \sin. B = BC: \sin. CAB$ , h. e.  
 $f: \sin. \lambda = b: \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. \psi}{f}$   
et consequenter habetur:  $b \sin. \lambda = \sin. \psi$   
 $r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. \psi$ , Q. E. I.

Scholion I.

§. 340. Similiter cum sit in triangulo sinistro  
 $\sin. CAB = \frac{b \sin. \lambda}{f}$  et  $\cos. CAB = \frac{r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)}{f}$   
ex his et ex sinu cosinuque anguli  $A$  uti prius for-  
mando sinum anguli  $CAD$ , invenio ipsum esse:  
 $\sin. \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \cos. \psi \sin. \lambda = \sin. CAD$ ,  
et consequenter ad hanc aequationem priori simi-  
lem

lem pervenio:  $d \sin. \varphi = \sin. \psi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda \cos. \psi$ ; haec autem ex illa priori prodit, si in ipsa  $b \sin. \lambda$  et  $d \sin. \varphi$  loca sua permutent. Quod si vero ex aequatione priori quaeratur valor  $d \sin. \varphi$ ; invenitur esse,  $d \sin. \varphi = -b \sin. \lambda \cos. \psi \pm \sin. \psi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}$  et vice versa, si ex posteriore quaeratur valor  $b \sin. \lambda$  invenitur esse,  $b \sin. \lambda = -d \sin. \varphi \cos. \psi \pm \sin. \varphi \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2}$ ; una igitur aequatio est alterius radix adhibito signo radicali affirmativo, consequenter aequationes non realiter sed formaliter tantum differunt.

## Coroll. I.

§. 341. Ex aequatione priore statim liquet esse  
 $b = \frac{\sin. \psi \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2} \pm d \sin. \varphi \cos. \psi}{\sin. \lambda}$ , sed

idem radicem extrahendo elicitur ex posteriore;

sed ex hac statim liquet esse,  
 $d = \frac{\sin. \psi \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} \pm b \sin. \lambda \cos. \psi}{\sin. \varphi}$ , pro

diagonali vero ex utraque hic idem valor elicitur  
 $f = \frac{\sqrt{b^2 \sin. \lambda^2 \pm 2 b d \sin. \lambda \sin. \varphi \cos. \psi + d^2 \sin. \varphi^2}}{\sin. \psi}$

vel etiam hic alter

$f = \frac{\sqrt{b^2 \sin. \lambda^2 \sin. \psi^2 + (d \sin. \varphi \pm b \sin. \lambda \cos. \psi)^2}}{\sin. \psi}$ .

## Coroll. II.

§. 342. Similiter ex aequatione priori statim incurrit in oculos esse:

$\sin. \lambda = \frac{\sin. \psi \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2} \pm d \sin. \varphi \cos. \psi}{b}$

P

et

et hinc ipsum angulum

$$\lambda = \text{ang. fin.} \frac{(\text{fin.} \psi \sqrt{f^2 - d^2 \text{fin.} \varphi^2}) \pm d \text{fin.} \varphi \cos. \psi}{b};$$

et ex aequatione posteriore esse

$$\text{fin.} \varphi = \frac{\text{fin.} \psi \sqrt{f^2 - b^2 \text{fin.} \lambda^2} \pm b \text{fin.} \lambda \cos. \psi}{d}$$

et ipsum angulum

$$\varphi = \text{ang. fin.} \frac{(\text{fin.} \psi \sqrt{f^2 - b^2 \text{fin.} \lambda^2} \pm b \text{fin.} \lambda \cos. \psi)}{d}$$

Denique aequationibus ita inter se combinatis, ut prior per  $d \text{fin.} \varphi$ , posterior per  $b \text{fin.} \lambda$  multiplicetur, pro angulo  $A$  haec aequatio obtinetur:

$$\text{tang.} \psi = \frac{(d \text{fin.} \varphi + b \text{fin.} \lambda) (d \text{fin.} \varphi - b \text{fin.} \lambda)}{d \text{fin.} \varphi \sqrt{f^2 - d^2 \text{fin.} \varphi^2} \pm b \text{fin.} \lambda \sqrt{f^2 - b^2 \text{fin.} \lambda^2}}$$

et ipse angulus  $\psi = \text{ang. tang.}$

$$\frac{(d \text{fin.} \varphi + b \text{fin.} \lambda) (d \text{fin.} \varphi - b \text{fin.} \lambda)}{d \text{fin.} \varphi \sqrt{f^2 - d^2 \text{fin.} \varphi^2} \pm b \text{fin.} \lambda \sqrt{f^2 - b^2 \text{fin.} \lambda^2}}$$

### Scholion II.

§. 343. Quemadmodum fieri potest, ut sit  $d \text{fin.} \varphi$  majus  $b \text{fin.} \lambda$ , ita etiam contrarium evenire potest, quo in casu scribendum erit,

$$\text{tang.} \psi = \frac{(d \text{fin.} \varphi + b \text{fin.} \lambda) (b \text{fin.} \lambda - d \text{fin.} \varphi)}{d \text{fin.} \varphi \sqrt{f^2 - d^2 \text{fin.} \varphi^2} \pm b \text{fin.} \lambda \sqrt{f^2 - b^2 \text{fin.} \lambda^2}}$$

Verum inter sex casus in aequatione comprehensos nullus datur Tetragonometriae proprius, sed omnes utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, solutiones tamen quibus diagonalis et latera inveniuntur, trigonometricis parum vel etiam nihil cedunt. Nec solutionibus quibus anguli inveniuntur, trigonometricis multum post ponendae sunt.

Coroll.

## Coroll. III.

§. 344. Si anguli  $A$  et  $D$ , ponantur simul sumti duobus rectis aequales prodeunte trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$  aequatio pro diagonali eliminato  $\psi$ , in hanc mutatur:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 \sin. \phi^2 + (d^2 \sin. \phi \mp b \sin. \lambda \cos. \phi)^2)}{\sin. \phi}$$

sed  $\phi$  eliminato habetur:

$$f = \frac{(b^2 \sin. \lambda^2 \sin. \psi^2 + (d \sin. \psi \pm b \sin. \lambda \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

Si vero anguli  $A$  et  $B$  simul sumti sint duobus rectis aequales, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , habetur pro diagonali haec aequatio eliminato  $\psi$

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 + (d \sin. \phi \mp b \sin. \lambda \cos. \lambda)^2)}{\sin. \lambda}$$

sed eliminato  $\lambda$  habetur:

$$f = \frac{r(b \sin. \psi^2 + (d \sin. \phi \mp b \sin. \psi \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

Si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$  sint simul sumti aequales duobus rectis ut sit trapezium circulo inscriptibile, habetur pro diagonali haec aequatio  $\phi$  eliminato

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 \sin. \psi^2 + (d \pm b \cos. \psi)^2 \sin. \lambda^2)}{\sin. \psi}$$

vel etiam haec  $\lambda$  eliminato:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \phi^2 \sin. \psi^2 + (d \pm b \cos. \psi)^2 \sin. \psi^2)}{\sin. \psi}$$

## Coroll. IV.

§. 345. In prima hypothesis fit aequatio pro latere  $BC$  eliminato  $\psi$

$P 2$

$b =$

$$b = \frac{\sin. \phi (r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \mp d \cos. \phi)}{\sin. \lambda}$$

sed eliminato  $\phi$  habetur:

$$b = \frac{\sin. \psi (r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2) \pm d \cos. \psi)}{\sin. \lambda}$$

sed in secunda hypothesi habetur eliminato  $\psi$   
 $b = r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \pm d \sin. \phi \cot. \lambda$ , sed elimi-  
 minato  $\lambda$  fit:  $b = r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \pm d \sin. \phi \cot. \psi$ ,  
 sed in prima hypothesi fit pro latere  $DC$  elimi-  
 nato  $\psi$ ,  $d = r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \mp b \sin. \lambda \cot. \phi$ ,  
 sed  $\phi$  eliminato habetur:  $d = r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)$   
 $\pm b \sin. \lambda \cot. \psi$ . In altera hypothesi fit eliminato  $\psi$

$$d = \frac{\sin. \lambda (r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \mp b \cos. \lambda)}{\sin. \phi},$$

si vero eliminetur  $\lambda$  habetur:

$$d = \frac{\sin. \psi (r(f^2 - b^2 \sin. \psi^2) \pm b \cos. \psi)}{\sin. \phi},$$

in tertia hypothesi fit eliminato  $\phi$

$$\text{latus } BC = b = \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \lambda^2) \pm d \sin. \lambda \cos. \psi}{\sin. \lambda}$$

$$\text{sed eliminato } \lambda, b = \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \pm d \sin. \phi \cos. \psi}{\sin. \phi}$$

in eadem hypothesi fit pro latere  $DC$  eliminato  $\phi$ ,

$$d = \frac{\sin. \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2 \pm b \sin. \lambda \cos. \psi)}{\sin. \lambda}$$

sed  $\lambda$  eliminato habetur:

$$d = \frac{\sin. \psi r(f^2 - b^2 \sin. \phi^2 \pm b \sin. \phi \cos. \psi)}{\sin. \psi}.$$

Coroll.



## Coroll. V.

§. 346 In prima hypothefi fit pro angulo  $B$  eliminato  $\psi$

$$\sin. \lambda = \frac{\sin. \varphi (r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \pm d \cos. \varphi)}{b},$$

sed  $\varphi$  eliminato fit

$$\sin. \lambda = \frac{\sin. \psi (r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2) \pm \cos. \psi)}{b},$$

confequenter habetur:

$$\lambda = \text{ang. sin.} \frac{(\sin. \varphi (r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \pm \cos. \varphi))}{b}$$

vel etiam

$$\lambda = \text{ang. sin.} \frac{(\sin. \psi (r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2) \pm \cos. \psi))}{b}.$$

In fecunda hypothefi fit pro angulo  $D$ , eliminato  $\psi$

$$\sin. \varphi = \frac{\sin. \lambda (r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \mp b \cos. \lambda)}{d}$$

sed  $\lambda$  eliminato habetur:

$$\sin. \varphi = \frac{\sin. \psi (r(f^2 - b^2 \sin. \psi^2) \pm b \cos. \psi)}{d},$$

confequenter ipfe angulus:

$$\varphi = \text{ang. sin.} \frac{(\sin. \lambda (r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \mp b \cos. \lambda))}{d}$$

vel etiam

$$\varphi = \text{ang. sin.} \frac{(\sin. \psi (r(f^2 - b^2 \sin. \psi^2) \pm b \cos. \psi))}{d}.$$

In tertia hypothefi fit pro angulo  $A$ ,  $\varphi$  eliminato,

$$\text{tang. } \psi = \frac{(b+d)(b-d) \sin. \lambda}{d r(f^2 - d \sin. \lambda^2) \pm b r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)}$$

et ipse angulus

$$\psi = \text{ang. tang.} \frac{(b+d)(b-d)\sin.\lambda}{d\sqrt{(f^2-d^2\sin.\lambda^2)} \pm b\sqrt{(f^2-b^2\sin.\lambda^2)}}$$

Coroll. VI.

§. 347. Si angulus  $A$  ponatur rectus vel tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$  et trapezio inverfo prodeunte, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:  $f = \sqrt{(b^2\sin.\lambda^2 + d^2\sin.\varphi^2)}$ ,

consequenter in hoc casu fit:  $b = \frac{\sqrt{(f^2 - d^2\sin.\varphi^2)}}{\sin.\lambda}$

et  $d = \frac{\sqrt{(f^2 - b^2\sin.\lambda^2)}}{\sin.\varphi}$ . Si vero angulus  $D$  ponatur

rectus vel tribus rectis aequalis, cadente  $D$  ad sinistram diagonalis intra vel extra triangulum  $ABC$  et trapezio inverfo rursus prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{\sqrt{(b^2\sin.\lambda^2 + 2bd\sin.\lambda\cos.\psi + d^2)}}{\sin.\psi},$$

in hoc autem casu fit pro latere  $BC$

$$b = \frac{\sin.\psi\sqrt{(f^2 - d^2)} \pm d\cos.\psi}{\sin.\lambda}, \text{ sed pro latere}$$

$DC$  fit  $d = \frac{\sin.\psi\sqrt{(f^2 - b^2\sin.\lambda^2)} \pm b\sin.\lambda\cos.\lambda}{\sin.\psi}$ . Denique si angulus  $B$  sit rectus vel tribus rectis aequalis cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis intra vel extra triangulum  $ADC$ , et trapezio, inverfo prodeunte; habetur pro diagonali haec

$$\text{aequatio: } f = \frac{\sqrt{(b^2\sin.\psi^2 + (d\sin.\varphi \pm b\cos.\psi)^2)}}{\sin.\psi},$$

in

in hoc casu erit pro latere  $BC$ ,  $b = \sin. \psi$   
 $r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \pm d \sin. \phi \cos. \psi$  et pro latere  $DC$ ,  
 $d = \frac{\sin. \psi r(f^2 - b^2) \pm b \cos. \psi}{\sin. \phi}$ .

## Coroll. VII.

§. 348. Si ponatur angulus  $D$ , aequalis duobus rectis, trapezio in triangulum  $ABC$  abeunte prodit ex aequatione pro diagonali haec aequatio:  $f \sin. \psi = b \sin. \lambda$ , si vero ponatur angulus  $B$  aequalis duobus rectis, trapezio in triangulum  $ADC$  denuo abeunte, ex eadem aequatione habetur  $f \sin. \psi = d \sin. \phi$ , prior in hanc analogiam  $f : \sin. \lambda = b : \sin. \psi$ , sed posterior in hanc resolvitur,  $f : \sin. \phi = d : \sin. \psi$ ; si vero ponatur angulus  $A$  aequalis duobus rectis, trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, ex utraque aequatione habetur  $b \sin. \lambda = d \sin. \phi$ , quae in hanc analogiam resolvitur,  $b : \sin. \phi = d : \sin. \lambda$ . His ergo consuetis analogiis trigonometricis, quia legitima aequationes procedunt, aequationes et operationes verificantur.

## Coroll. VIII.

§. 349. Si tres anguli  $A, B, D$ , simul sumti ponantur duobus rectis aequales, et per consequens angulus quartus  $C$  etiam duobus rectis aequalis, ut trapezium abeat in triangulum,  $ABD$ ; aequatio pro diagonali eliminato  $\psi$  in hanc abit:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \phi)^2 + (d \sin. \phi \mp b \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi))^2)}{\sin. (\lambda + \phi)}$$

fed eliminato  $\lambda$  habetur haec:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \psi^2 \sin. (\phi + \psi)^2 + (d \sin. \phi \pm b \sin. (\phi + \psi) \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

et denique eliminato  $\phi$  habetur haec:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 \sin. \psi^2 + (d \sin. (\lambda + \psi) \pm b \sin. \lambda \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

Sed in hoc casu fit eliminato  $\psi$  latus  $BE = b =$

$$\frac{\sin. (\lambda + \phi) r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \mp d \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi)}{\sin. \lambda}$$

fed  $\lambda$  eliminato habetur haec:

$$b = \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \pm d \sin. \phi \cos. \psi}{\sin. (\phi + \psi)},$$

et denique  $\phi$  eliminato habetur:

$$b = \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. (\lambda + \psi)^2) \pm d \sin. (\lambda + \psi) \cos. \psi}{\sin. \lambda}$$

Similiter in hac hypothesi fit eliminato  $\psi$ ,

latus  $DE = d =$

$$\frac{\sin. (\lambda + \phi) r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \mp b \sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi)}{\sin. \phi}$$

fed  $\lambda$  eliminato habetur haec:

$$d = \frac{\sin. \psi r(f^2 - b^2 \sin. (\phi + \psi)^2) \pm b \sin. (\phi + \psi) \cos. \psi}{\sin. \phi}$$

et denique eliminato  $\phi$  habetur

$$d = \frac{\sin. \psi r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \pm b \sin. \lambda \cos. \psi}{\sin. (\lambda + \psi)}.$$

### Scholion III.

§. 350. , Continent hae aequationes novas quasdam solutiones triangulorum, totalis  $ABD$ , in quo datur latus  $BD$ , et anguli duo vel eidem lateri

lateri adjacentes, vel etiam unus adjacens et alter oppositus, et partialium  $ABE$ ,  $AED$ , in quibus dantur latera duo et unus angulus, hae autem solutiones vulgaribus trigonometricis parum vel nihil cedunt.

Coroll. IX.

§. 351. Si angulus  $C$  ponatur aequalis tribus rectis et consequenter summa angulorum  $A, B, D$ , uni recto aequalis, cadente  $C$  infra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BAD$  et trapezio inverfo prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio,  $\psi$  eliminato :

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 \cos. (\lambda + \varphi)^2 + (d \sin. \varphi \mp b \sin. \lambda \sin. (\lambda + \varphi))^2)}{\cos. (\lambda + \psi)}$$

$\lambda$  vero eliminato habetur haec:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \psi^2 \cos. (\varphi + \psi)^2 + (d \sin. \varphi \pm b \cos. (\varphi + \psi) \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

et denique  $\varphi$  eliminato habetur haec:

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 \sin. \psi^2 + (d \cos. (\lambda + \psi) \pm b \sin. \lambda \cos. \psi)^2)}{\sin. \psi}$$

sed eliminato  $\psi$ , habetur pro latere  $BC$ ,

$$b = \frac{\cos. (\lambda + \psi) r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \mp d \sin. \varphi \sin. (\lambda + \varphi)}{\sin. \lambda}$$

et latere  $DC$  ==

$$d = \frac{\cos. (\lambda + \varphi) r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) \mp b \sin. \lambda \sin. (\lambda + \varphi)}{\sin. \varphi}$$

sed  $\lambda$  eliminato fit pro latere priore

$$b = \frac{\sin. \psi r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \pm d \sin. \varphi \cos. \psi}{\cos. (\varphi + \psi)}$$

et pro posteriore

$$d = \frac{\sin. \psi \sqrt{(f^2 - b^2 \cos. (\phi + \psi)^2)} \pm b \cos. (\phi + \psi) \cos. \psi}{\sin. \phi}$$

et denique  $\phi$  eliminato habetur pro priore,

$$b = \frac{\sin. \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \cos. (\lambda + \psi)^2)} \pm d \cos. (\lambda + \psi) \cos. \psi}{\sin. \lambda}$$

et pro posteriore,

$$d = \frac{\sin. \psi \sqrt{(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)} \pm b \sin. \lambda \cos. \psi}{\cos. (d + \psi)}$$

### Coroll. X.

§. 352. Si in aequatione prima ponatur  $f = d$ , adhibito signo radicali affirmativo, aequatio mutatur in hanc:  $b \sin. \lambda = f \sin. (\psi - \phi)$  vel etiam  $b \sin. \lambda = f \sin. (\phi - \psi)$  verum adhibito signo radicali negativo fit  $b \sin. \lambda = -f \sin. (\phi + \psi)$ , similiter si in aequatione altera sit  $f = b$ , adhibito signo affirmativo prodit:  $d \sin. \phi = f \sin. (\psi - \lambda)$  vel etiam  $d \sin. \phi = f \sin. \phi = f \sin. (\lambda - \psi)$ ; sed negativo adhibito fit:  $d \sin. \phi = -f \sin. (\lambda + \psi)$ .

### Scholion IV.

§. 353. Primae aequationes obtinent in hypothefi figurae constructae, quoties unum triangulum ad dextram, alterum ad sinistram diagonalis cadit; caeterae aequationes obtinent quoties utrumque triangulum cadit ad eandem partem diagonalis, hoc est quoties trapezium est inversum, et secundae quidem locum habent si trapezium sit totaliter inversum, tertiae vero, si partialiter inversum.

Schol.

## Scholion V.

§. 354. Aequatio hujus problematis pro trapezio directo tam est simplex, ut nullas ex variatione figurae varietates recipere queat, nisi illas ipsas, quae ex ambiguitate signi radicalis et naturae cosinus oriuntur, quare si utrumque signum utrique termino dextri membri praefigatur, valet pro omni trapezio tam directo quam inverso, ut scribendum sit:  $b \sin. \lambda = \pm \sin. \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)} \mp d \sin. \varphi \cos. \psi$ .

## Problema XXV.

§. 355. In figura quadrilatera proposita,  $ABCD$ , Fig. XXV. inter haec sex, latus  $AB = a$ ,  $CD = d$ , diagonalem  $AC = f$ , et angulos  $A = \psi$ ,  $D = \varphi$ ,  $B = \lambda$  aequationem invenire.

## Solutio.

1) In praecedentis problematis solutione ex formatis sinu et cosinu anguli  $CAD$ , quorum ille  $\frac{d \sin. \varphi}{f}$ ; hic  $\frac{\sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)}}{f}$  et ex sinu cosinuque anguli  $A$  inventus fuit,

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)} - d \cos. \psi \sin. \varphi}{f}$$

ex quibus praeterea formatur:

$$\cos. CAB = \frac{\cos. \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)} + d \sin. \varphi \sin. \psi}{f}$$

2) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $B$ , formo sinum anguli tertii  $ACB$ , quem invenio esse:  $\sin.$

$$\begin{aligned}
& \frac{\sin. \lambda \cos. \psi \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) + d \sin. \lambda \sin. \phi \sin. \psi}{f} \\
& + \frac{\cos. \lambda \sin. \psi \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. \lambda \cos. \psi}{f} \\
& = \frac{\sin. (\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. (\lambda + \psi)}{f} = \\
& = \sin. ACB.
\end{aligned}$$

3) Jam in triangulo sinistro pervenio ad hanc analogiam:  $AC: \sin. B = AB: \sin. ACB$ , h. e.

$$f: \sin. \lambda = a: \frac{\sin. (\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. (\lambda + \psi)}{f}$$

et consequenter habetur haec aequatio:  $a \sin. \lambda = \sin. (\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. (\lambda + \psi)$ , Q. E. I.

*Scholion I.*

§. 356. Altera solutio obtinetur incipiendo in triangulo sinistro et ex sinu anguli  $ACB = \frac{a \sin. d}{f}$

et cosinu  $\frac{\mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}{f}$ , nec non ex sinu cosinuque anguli  $B$  formando

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \lambda \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda \cos. \lambda}{f}$$

$$\text{et } \cos. CAB = \frac{\cos. \lambda \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda^2}{f}$$

et ex his atque sinu cosinuque anguli  $A$  componendo  $\sin. (\psi - CAB) =$

$$= \frac{-\sin. \psi \cos. \lambda \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda^2 \sin. \psi}{f}$$

$-\cos.$



$$\frac{-\cos.\psi \sin.\lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin.\lambda^2} - a \sin.\lambda \cos.\lambda \cos.\psi}{f}$$

$$= \frac{-\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - a^2 \sin.\lambda^2} - a \sin.\lambda \cos.(\lambda + \psi)}{f} =$$

$= \sin.CAD.$  His factis in triangulo dextro pervenio ad hanc analogiam:  $AC: AC \sin.D = CD: \sin.CAD$ , h. e.

$$f: \sin.\varphi = d: \frac{-\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - a^2 \sin.\lambda^2} - a \sin.\lambda \cos.(\lambda + \psi)}{f}$$

et consequenter ad hanc aequationem:  $d \sin.\varphi = -\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - a^2 \sin.\lambda^2} - a \sin.\lambda \cos.(\lambda + \psi).$

### Scholion II.

§. 357. Si ex aequatione priore per extractionem radice quadratice quaeratur valor ipsius  $d \sin.\varphi$ , prodit aequatio posterior adhibito signo radicali negativo  $d \sin.\varphi = -a \sin.\lambda \cos.(\lambda + \psi) \pm \sin.(\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - a^2 \sin.\lambda^2}$  quare si ex posteriore per extractionem radice quadratice quaeratur  $a \sin.\lambda$ , habetur aequatio prior, adhibito signo radicali affirmativo, igitur in aequatione posteriore terminum signo radicali affectum ex negativo in affirmativum mutare licet, aequationes autem formaliter tantum differunt.

### Coroll. I.

§. 358. Ex priore aequatione statim liquet esse, latus  $AB = a =$

$$= \frac{\sin(\lambda + \psi) \sqrt{f^2 - d^2 \sin.\varphi^2} \pm d \sin.\varphi \cos.(\lambda + \psi)}{\sin.\lambda}$$

quod idem ex posteriore radicem extrahendo obtinetur,

tinetur, sed ex hac etiam statim obtinetur:  
latus  $DC = d =$

$$= \frac{\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \pm a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}}{\sin. \varphi}$$

Verum idem etiam ex priore radicem extrahendo obtinetur. At ex utraque aequatione idem pro diagonali valor hic elicitur:

$$f = \frac{\sqrt{(a^2 \sin. \lambda^2 \pm 2ad \sin. \lambda \sin. \varphi \cos.(\lambda + \psi) + d^2 \sin. \varphi^2)}}{\sin.(\lambda + \psi)}$$

vel etiam hic

$$f = \frac{\sqrt{(a^2 \sin. \lambda^2 \sin.(\lambda + \psi)^2 + (d \sin. \varphi \pm a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi))^2)}}{\sin.(\lambda + \psi)}$$

### Coroll. II.

§. 359. Ex posteriore aequatione statim incurrit in oculos esse pro angulo  $D$  obtinendo

$$\sin. \varphi = \frac{\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \mp a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}}{d}$$

et ipsum angulum:  $\varphi = \text{ang. } \sin.$

$$\frac{(\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \pm a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)})}{d}$$

Sed pro angulo  $B$  obtinendo habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{\sin. \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \pm d \sin. \varphi \cos. \psi}}{a - d \sin. \varphi \sin. \psi - \cos. \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)}}$$

vel etiam haec:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{\text{tang. } \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) - d \sin. \varphi}}{a \sec. \psi - d \sin. \varphi \text{ tang. } \psi - \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)}}$$

et consequenter ipse angulus:

$$\lambda = \text{ang. tang. } \frac{\text{tang. } \psi \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) - d \sin. \varphi}}{a \sec. \psi - d \sin. \varphi \text{ tang. } \psi - \sqrt{(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2)}}$$

Si

Si æquationes ita combinentur ut prior per  $d \sin. \varphi$ , posterior per  $a \sin. \lambda$  multiplicetur, pro obtinendo angulo  $A$  habetur hæc æquatio:

$$\begin{aligned} \text{tang. } (\lambda + \psi) &= \\ &= \frac{(d \sin. \varphi + a \sin. \lambda) (d \sin. \varphi - a \sin. \lambda)}{d \sin. \varphi \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2} \pm a \sin. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}} \end{aligned}$$

et ipse angulus,  $\psi = \text{ang. tang.}$

$$\frac{(d \sin. \varphi + a \sin. \lambda) (d \sin. \varphi - a \sin. \lambda)}{d \sin. \varphi \sqrt{f^2 - \lambda^2 \sin. \varphi^2} \pm a \sin. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}}$$

### Scholion III.

§. 360. Me non monente apparet, fieri posse, ut sit  $a \sin. \lambda$  majus, quam  $d \sin. \varphi$ , et consequenter etiam scribi posse:

$$\begin{aligned} \text{tang. } (\lambda + \psi) &= \\ &= \frac{(d \sin. \varphi + a \sin. \lambda) (a \sin. \lambda - d \sin. \varphi)}{d \sin. \varphi \sqrt{f^2 - d^2 \sin. \varphi^2} \pm a \sin. \lambda \sqrt{f^2 - a^2 \sin. \lambda^2}} \end{aligned}$$

Caeterum inter sex illos casus qui in æquatione continentur, non datur nisi unus Tetragonometriae proprius, qui obtinet quando figura ex inveniendâ diagonali construenda proponitur, et in Geometria practica constituit problema novum utile simul et satis pulchrum. Caeteri quinque casus utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, quorum omnium solutiones evolvi, quia ex æquationibus haud difficulter eruuntur; solutiones pro lateribus datae trigonometricis parum cedunt, nec solutiones trigonometricae pro angulis tetragonometricas longo intervallo post se relinquunt.

Coroll.

## Coroll. III.

§. 361. Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , utraque aequatio in hanc mutatur:  $a \sin. \lambda = d \sin. \phi$ , unde haec analogia et hoc Theorema  $a : \sin. \phi = d : \sin. \lambda$ , uti supra. Si vero anguli  $A$  et  $D$ , ponantur simul duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$ , aequatio pro diagonali, angulo  $\phi$  eliminato, haec habetur:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \psi)^2 + (d \sin. \psi \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi))^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

sed eliminato angulo  $\psi$  habetur haec altera:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda - \phi)^2 + (d \sin. \phi \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda - \phi))^2)}{\sin. (\lambda - \phi)}$$

In hac posteriore hypothefi habetur pro latere  $AB$ ,  $\phi$  eliminato,

$$a = \frac{\sin. (\lambda + \psi) r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2 \pm d \sin. \psi \cos. (\lambda + \psi))}{\sin. \lambda}$$

At  $\psi$  eliminato habetur haec altera

$$a = \frac{\sin. (\lambda - \phi) r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2 \pm d \sin. \phi \cos. (\lambda - \phi))}{\sin. \lambda}$$

verum pro latere  $DC$ , habetur eliminato  $\phi$  haec aequatio:

$$d = \frac{\sin. (\lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2 \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi))}{\sin. \psi}$$

at  $\psi$  eliminato haec:

$$d = \frac{\sin. (\lambda - \phi) r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2 \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda - \phi))}{\sin. \phi}$$

deni.

denique in hoc casu habetur pro angulo  $B$ ,  $\phi$  eliminato,  $\text{tang. } \lambda = \frac{\text{tang. } \psi \cdot r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2) - d \sin. \psi}{a \sec. \psi - d \sin. \psi \text{ tang. } \psi - r(f^2 - d^2 \sin. \psi^2)}$ .

## Coroll. IV.

§. 362. Si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$  ponantur simul sumti duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, habetur pro diagonali haec aequatio  $\phi$  eliminato

$$f = \frac{\sin. \lambda \cdot r(a^2 + d^2 \pm 2ad \cos. (\lambda + \psi))}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

sed  $\lambda$  eliminato habetur:

$$f = \frac{\sin. \phi \cdot r(a^2 + d^2 \mp 2ad \cos. (\psi - \phi))}{\sin. (\psi - \phi)}, \text{ sed in hoc}$$

casu habetur pro latere  $AB$ ,  $\phi$  eliminato haec aequa-

$$\text{tio: } a = \frac{\sin. (\lambda + \psi) \cdot r(f^2 - d^2 \sin. \lambda^2) \pm d \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)}{\sin. \lambda}$$

$\lambda$  vero eliminato habetur haec:

$$a = \frac{\sin. (\psi - \phi) \cdot r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \mp d \sin. \phi \cos. (\psi - \phi)}{\sin. \phi}$$

sed pro latere  $DC$ ,  $\phi$  eliminato habetur haec aequa-

$$\text{tio: } d = \frac{\sin. (\lambda + \psi) \cdot r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi)}{\sin. \lambda}$$

at eliminato  $\lambda$  habetur:

$$d = \frac{\sin. (\psi - \phi) \cdot r(f^2 - a^2 \sin. \phi^2) \mp a \sin. \phi \cos. (\psi - \phi)}{\sin. \phi}$$

In hoc autem casu fit pro angulo  $A$

$$\psi = \text{ang. tang. } \frac{(a + d^2)(a - d) \sin. \lambda}{d \cdot r(f^2 - d^2 \sin. \lambda^2) \pm a \cdot r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)}$$

$$= \text{ang. } \frac{(a + d)(a - d) \sin. \phi}{d \cdot r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \pm a \cdot r(f^2 - a^2 \sin. \phi^2)}$$

Q

Coroll.

## Coroll. V.

§. 363. Sit angulus  $A$  rectus vel tribus rectis aequalis cadente vertice  $A$  supra diagonalem intra vel extra triangulum  $BCD$ , et trapezio inverfo prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \cos. \lambda^2 + (d \sin. \phi + a \sin. \lambda^2)^2)}{\cos. \lambda}$$

sed in hoc casu habetur pro latere  $AB$  haec aequatio:  $a = \cot. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \phi^2 + d \sin. \phi$   
sed pro latere  $DC$  habetur:

$$d = \frac{\cos. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2 + a \sin. \lambda^2)}{\sin. \phi}$$

sed in hoc casu fit,  
 $\text{tang. } \lambda = r(f^2 - a^2 \sin. \phi^2) : (a + d \sin. \phi)$  et

$$\sin. \phi = \frac{\cos. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) + a \sin. \lambda^2}{d}$$

## Coroll. VI.

§. 364. Sit angulus  $D$  rectus vel tribus rectis aequalis, cadente vertice  $D$  ad sinistram diagonalem intra vel extra triangulum  $ABC$ , et trapezio inverfo rursus prodeunte, habetur pro diagonali haec aequatio:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \psi)^2 + (d + a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi))^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

Sed in hoc casu habetur pro latere  $AB$  haec

$$\text{aequatio: } a = \frac{\sin. (\lambda + \psi) r(f^2 - d^2) + d \cos. (\lambda + \psi)}{\sin. \lambda}$$

sed pro latere  $DC$  habetur:  $d = \sin. (\lambda + \psi)$

$$r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \pm a \sin. \lambda \cos. (\lambda + \psi) \text{ et in hoc casu}$$

$$\text{fit, } \text{tang. } \lambda = \frac{\text{tang. } \psi r(f^2 - d^2) + d}{a \sec. \psi + d \text{ tang. } \psi - r(f^2 - d^2)}$$

sed

fed pro angulo  $A$  habetur:

$$\psi = \text{ang. tang.} \frac{(a \sin. \lambda + d)(a \sin. d - d)}{d r(f^2 - d^2) \pm a \sin. \lambda r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} - \lambda.$$

Coroll. VII.

§. 365. Si angulus  $B$  ponatur rectus vel tribus rectis aequalis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis intra vel extra triangulum  $ADC$ , et trapezio inverso procedente, habetur pro diagonali haec

$$\text{aequatio: } f = \frac{r(a^2 \cos. \psi^2 + (d \sin. \phi \mp a \sin. \psi)^2)}{\cos. \psi}$$

fed in hoc casu habetur pro latere  $AB = a = \cos. \psi$   
 $r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \mp d \sin. \phi \sin. \psi$ , et pro latere  $DC$   
 habetur:  $d = \frac{\cos. \psi r(f^2 - a^2) \mp a \sin. \lambda \sin. \psi}{\sin. \phi}$ ,

In hoc casu habetur pro angulo  $A$  haec aequatio:  
 $\psi = \text{ang. tang.} \frac{(d \sin. \phi + a)(d \sin. \phi - a)}{d \sin. \phi r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2 \pm a) r(f^2 - a^2)}$

Coroll. VIII.

§. 366. Sint anguli  $A$  et  $B$  simul sumti uni recto vel tribus rectis aequales, aequatio pro diagonali in hanc mutatur:  $f = r(a^2 \sin. \lambda^2 + d^2 \sin. \phi^2)$ ;

in hoc itaque casu fit, latus  $AB = a = \frac{r(f^2 - d^2 \sin. \phi^2)}{\sin. \lambda}$

et latus  $DC = d = \frac{r(f^2 - a^2 \sin. d^2)}{\sin. \phi}$ . Si anguli  $A$

et  $D$  simul sumti sint uni vel tribus rectis aequales, habetur pro diagonali haec aequatio,  $\phi$  eliminato:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 + 2ad \sin. \lambda \cos. \psi \cos. (\lambda + \psi) + d^2 \cos. \psi^2)}{\sin. (\lambda + \psi)}$$

Q 2

$\psi$  autem

$\psi$  autem eliminato haec habetur:

$$f = \frac{r(a^2 \sin \lambda^2 \mp 2ad \sin \lambda \sin \phi \sin(\lambda - \phi) + d^2 \sin \phi^2)}{\cos(\lambda - \phi)}$$

Si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$ , sint simul sumti uni recto vel tribus rectis aequales; habetur pro diagonali haec aequatio  $\phi$  eliminato:

$$f = \frac{r(a^2 \sin \lambda^2 \mp 2ad \sin \lambda \cos \lambda \cos(\lambda + \psi) + d^2 \cos \lambda^2)}{\sin(\lambda + \psi)}$$

sed  $\lambda$  eliminato:

$$f = \frac{r(a^2 \cos \phi^2 \mp 2ad \sin \phi \cos \phi \sin(\psi - \phi) + d^2 \sin \psi^2)}{\cos(\psi - \phi)}$$

Coroll. IX.

§. 367. In prima hypothefi habetur

pro latere  $AB$ ,  $a = \frac{r(f^2 - d^2 \sin \phi^2)}{\sin \lambda}$  et

pro latere  $DC$ ,  $d = \frac{r(f^2 - a^2 \sin \lambda^2)}{\sin \phi}$ .

In secunda hypothefi,  $\phi$  eliminato, erit  
latus  $AB = a =$

$$= \frac{\sin(\lambda + \psi) r(f^2 - d^2 \cos \psi^2) \mp d \cos \psi \cos(\lambda + \psi)}{\sin \lambda}$$

$\psi$  autem eliminato habetur:

$$a = \frac{\cos(\lambda - \phi) r(f^2 - d^2 \sin \phi^2) \mp d \sin \phi \sin(\lambda - \phi)}{\sin \lambda};$$

sed latus  $DC = d =$

$$= \frac{\sin(\lambda + \psi) r(f^2 - a^2 \sin \lambda^2) \pm a \sin \lambda \cos(\lambda + \psi)}{\cos \psi}$$

vel etiam

$$d = \frac{\cos(\lambda - \phi) r(f^2 - a^2 \sin \lambda^2) \mp a \sin \lambda \sin(\lambda - \phi)}{\sin \phi}$$

In



In tertia hypothefi eliminato  $\phi$  habetur :  
 latus  $AB = a =$

$$= \frac{\sin.(\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - d^2 \cos. \lambda^2) \mp d \cos. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}{\sin. \lambda}$$

fed  $\lambda$  eliminato :

$$a = \frac{\cos.(\psi - \phi) \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \mp d \sin. \phi \sin.(\psi - \phi)}{\cos. \phi}$$

et latus  $DC =$

$$= \frac{\sin.(\lambda + \psi) \mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \pm a \sin. \lambda \cos.(\lambda + \psi)}{\cos. \lambda}$$

vel etiam

$$d = \frac{\cos.(\psi - \phi) \mathcal{R}(f^2 - a^2 \cos. \phi^2) \pm a \cos. \phi \sin.(\psi - \phi)}{\sin. \phi}$$

### Coroll. X.

§. 368. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB, AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte; pro recta  $CE$  habetur haec aequatio:

$$f = \frac{\mathcal{R}(a^2 \sin. \lambda^2 \mp 2ad \sin. \lambda \cos. \lambda \sin. \phi + d^2 \sin. \phi^2)}{\sin. \lambda}$$

In hoc autem casu habetur pro segmento  $BE$  haec aequatio:  $a = \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2) \mp d \sin. \phi \cos. \lambda$ , et pro

$$\text{latus } CD = d = \frac{\sin. \lambda (\mathcal{R}(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \mp a \cos. \lambda)}{\sin. \phi}$$

In hac hypothefi fit pro angulo  $B$  obtinendo  
 $\text{tang. } \lambda = d \sin. \phi : (a \pm \mathcal{R}(f^2 - d^2 \sin. \phi^2)).$

### Scholion IV.

§. 369. His aequationibus nova quadam ratione obtinentur solutiones triangulorum totalis

talis  $BCD$  et partialium  $EBC$ , et  $CDE$ , quae solutionibus trigonometricis vulgaribus vix cedunt.

*Coroll. XI.*

§. 370. Si angulus  $B$  vel  $D$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus in diagonalem  $AC$  incidentibus et trapezio in triangulum  $ACD$  vel  $ABC$  abeunte, fit in casu priore:  $f \sin. (\lambda + \psi) = d \sin. \phi$ , at in posteriore:  $f \sin. (\lambda + \psi) = a \sin. \lambda$ , inde resultant hae consuetae analogiae trigonometricae  $f : \sin. \phi = d : \sin. (\lambda + \psi)$ ,  $f : \sin. \lambda = a : \sin. (\lambda + \psi)$ , quo ipso aequationes et operationes verificantur.

*Coroll. XII.*

§. 371. Si angulus  $C$ , sit aequalis duobus rectis et consequenter tres caeteri  $A, B, D$ , aequales duobus rectis, abeunte trapezio in triangulum  $ABD$ ; aequatio pro diagonali in hanc abit:  $\cos. (\lambda + \psi)$  et  $\sin. (\lambda + \psi)$  eliminatis;

$$f = \frac{\sqrt{(a^2 \sin. \lambda^2 \pm 2 a d \sin. \lambda \sin. \phi \cos. \phi + d^2 \sin. \phi^2)}}{\sin. \phi},$$

in hoc autem casu fit:

$$\text{latus } AB = a = \frac{\sin. \phi (f - d^2 \sin. \phi^2 \pm d \sin. \phi \cos. \phi)}{\sin. \lambda}$$

at pro segmentis  $DE$  habetur haec aequatio:  $d = \sqrt{(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2)} \pm a \sin. \lambda \cot. \phi$ .

*Scholion V.*

§. 372. His aequationibus methodis minus usitatis invenitur in triangulo  $ABD$  recta  $AE$  latus  $AB$  et segmentum  $ED$  lateris  $BD$ .

*Coroll.*

## Coroll. XIII.

§. 373. Si angulus  $C$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis. ut summa angulorum  $A, B, D$  sit recto vel tribus rectis aequalis, cadente in casu priore vertice  $C$  infra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte; aequatio pro diagonali in hanc mutatur:

$$f = \frac{r(a^2 \sin. \lambda^2 \mp 2ad \sin. \lambda \sin. \varphi^2 + d \sin. \varphi^2)}{\cos. \varphi}$$

$\sin. (\lambda + \psi)$  et  $\cos. (\lambda + \psi)$  eliminatis; in hac hypothesis habetur pro latere  $AB$ , iisdem eliminatis:

$$a = \frac{\cos. \varphi r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \mp d \sin. \varphi^2}{\sin. \lambda}, \text{ sed pro}$$

latere  $DC$  habetur:  $d = \cot. \varphi r(f^2 - a^2 \sin. \lambda^2) \mp a \sin. \lambda.$

## Scholion VI.

§. 374. Quod si loco laterum  $AB, CD$  adhibeantur latera reliqua  $AD, BC$ , cum sit

$$\sin. CAB = \frac{b \sin. \lambda}{f} \text{ et } \cos. CAB = \frac{r f^2 - b^2 \sin. \lambda^2}{f} \text{ et}$$

$$\text{hinc } \sin. ACB = \frac{\sin. \lambda r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \lambda \cos. \lambda}{f}$$

$$\text{et } \cos. ACB = \frac{-\cos. \lambda r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \lambda^2}{f}$$

et praeterea  $\sin. C = -\sin. (\lambda + \varphi + \psi)$  et  $\cos. C = \cos. (\lambda + \varphi + \psi)$ , sequitur esse:

$$\sin. ACD = \sin. (C - ACB) = \frac{\cos. \lambda \sin. (\lambda + \varphi + \psi)}{f}$$

$$\frac{r(f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda^2 \sin. (\lambda + \varphi + \psi)}{f}$$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{\sin. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} -}{f} \\
 &= \frac{b \sin. \lambda \cos. \lambda \cos. (\lambda + \phi + \psi)}{f} = \\
 &= \frac{\sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda \cos. (\phi + \psi)}{f},
 \end{aligned}$$

hinc in dextro triangulo pervenio ad hanc analogiam:  $AC: \sin. D = AD: \sin. ACD$ , h. e.  $f: \sin. \phi = c:$

$$\sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda \cos. (\phi + \psi)$$

et consequenter ad hanc aequationem:  $c \sin. \phi = \sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda \cos. (\phi + \psi)$ . Quod si vero incipiam in triangulo dextro et per angulum  $A$  in sinistrum transeam; ad hanc aequationem pervenio:  $b \sin. \lambda = \sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - c^2 \sin. \phi^2} - c \sin. \phi \cos. (\phi + \psi)$ ; haec autem ex priori prodit, si in illa  $c \sin. \phi$  et  $b \sin. \lambda$  loca sua permutent, quarum aequationum, cum eadem omnino forma sit, ac illarum priorum, vere assertum fuit a V. C. Lambert, hunc casum a priori non esse distinguendum, sed potius ambos in unum confundendos.

*Coroll. XIV.*

§. 375. Quatenus autem hic casus a priore distingui potest, pro lateribus et angulis habentur hac expressiones:

$$\begin{aligned}
 b &= \frac{\sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - c^2 \sin. \phi^2} - c \sin. \phi \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \lambda} \\
 c &= \frac{\sin. (\phi + \psi) \sqrt{f^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \phi}
 \end{aligned}$$

$f =$

$$f = \frac{r(b^2 \sin. \lambda^2 + 2bc \sin. \lambda \sin. \phi \cos. (\phi + \psi) + c^2 \sin. \phi^2)}{\sin. (\phi + \psi)}$$

$$\sin. \lambda = \frac{\sin. (\phi + \psi) r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2) - c \sin. \phi \cos. (\phi + \psi)}{b}$$

$$\text{tang. } \phi = \frac{\text{tang. } \psi r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda}{c \sec. \psi - b \sin. \lambda \text{ tang. } \psi - r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2)}$$

$$\text{tang. } \psi (\phi + \psi) =$$

$$\frac{(b \sin. \lambda + c \sin. \phi) (b \sin. \lambda - c \sin. \phi)}{b \sin. \lambda r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - c \sin. \phi r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}$$

et ipse angulus

$$\psi = \text{ang. tang.}$$

$$\frac{(b \sin. \lambda + c \sin. \phi) (b \sin. \lambda - c \sin. \phi) - \phi}{b \sin. \lambda r (f^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - c \sin. \phi r (f^2 - c^2 \sin. \phi^2)}$$

*Scholion VII.*

§. 376. Aequatio in solutione hujus problematis inventa pro trapezio directo, valet in hypothefi figurae constructae, existente angulo *CAD* acuto, sed eodem obtuso existente et angulo *B* angulum *A* excedente valet haec aequatio:  $a \sin. \lambda = -\sin. (\lambda - \psi) r (f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. (\lambda - \psi)$  sed angulo *A* angulum *B* excedente haec:  $a \sin. \lambda = \sin. (\psi - \lambda) r (f^2 - d^2 \sin. \phi^2) - d \sin. \phi \cos. (\psi - \lambda)$  Quod si trapezium sit partialiter inversum, ita ut triangulum *ADC* cadat intra triangulum *ABC*, reproducitur aequatio in resolutione inventa, si vero sit totaliter inversum cadente latere *AD* extra latus *AB*, sed latere *CD* intra latus *CB*, et existente angulo *B* majore angulo *A*, prodit aequatio allatarum prior cum

signis contrariis dextri membri. Sed existente angulo  $A$  majore angulo  $B$ , reproducitur altitatum posterior cum signis dextri membri contrariis, neque praeterea in hac aequatione varietates occurrunt, quomodo varietur figura, exceptis iis, quae ex ambigua natura signi radicalis & cosinus oriuntur; est igitur aequatio generalissima talis:  $a \sin. \lambda = \pm \sin. \left( \frac{\lambda \pm \psi}{\psi - \lambda} \right)$

$$r(f^2 - d^2 \sin. \varphi^2) \mp d \sin. \varphi \cos. \left( \frac{\lambda \pm \psi}{\psi - \lambda} \right).$$



## CAPUT VII.

*Continens tria problemata primae classis  
particularis, sub posteriore principali  
contentae.*

## Problema XXVI.

§. 377. In proposita figura quadrilatera *Fig.*  
*ABCD*, inter haec sex: latus  $AD=c$ ,  $BC=b$ , *XXVI.*  
et angulus  $A=\psi$ ,  $D=\phi$ ,  $ACB=\alpha$  et  
 $ACD=\beta$ , aequationem invenire:

*Solutio.*

1) In triangulo dextro formo hanc analogiam:  
 $\sin. ACD (\sin. \beta) : AD (c) = \sin. D (\sin. \phi) :$

$$AC = \frac{c \sin. \phi}{\sin. \beta}.$$

2) Cum data sint nomina primitiva angulo-  
rum  $D$ , et  $ACD$ , erit nomen derivativum an-  
guli tertii  $CAD = \pi - \beta - \phi$ , siquidem uti solet  
nomen primitivum duorum rectorum sit  $\pi$ , et  
ob datum nomen primitivum anguli  $A$ , quod  
est  $\psi$ , habetur nomen derivativum anguli  $CAB$ ,  
 $\psi + \beta + \phi - \pi$ , et hinc erit  $\sin. CAB$   
 $= -\sin. (\beta + \phi + \psi)$  denique erit nomen deriva-  
tivum anguli  $B$ ,  $2\pi - \beta - \alpha - \phi - \psi$  et hinc  
 $\sin. B = -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ .

3) His jam factis in triangulo sinistro pervenio  
ad hanc analogiam,  $AC : \sin. B = BC : \sin. CAB$   
h. e.

h. e.  $\frac{c \sin. \varphi}{\sin. \beta} : - \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi) = b :$   
 $-\sin. (\beta + \varphi + \psi)$ , et consequenter habetur haec  
 aequatio:  $b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi) = c \sin. \varphi$   
 $\sin. (\beta + \varphi + \psi)$ , Q. E. I.

*Solutio altera.*

1) Ab angulis  $D$  et  $C$  in latus oppositum  $AB$   
 demittantur normales  $Cc$ ,  $Da$ , et ab angulo  $D$   
 ad perpendicularum  $Cc$  agatur parallela lateri  $AB$ ,  
 quae igitur utrique perpendicularo erit normalis,  
 hinc angulus apud  $m$ , rectus, rectae  $mc$ ,  $Da$   
 aequales inter se, et consequenter triangulum  
 $DmC$  rectangulum.

2) His factis cum sit (per n. 2. sol. antec.)  
 $\sin. B = -\sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)$ , erit perpendicularum  
 $Cc = -b \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)$ , praeterea perpendicularum  
 $Da = c \sin. \psi = mc$ , et hinc habetur:  
 $Cm = b \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi) - c \sin. \psi$ .

3) In triangulo dextro formo hanc analogiam:  
 $\sin. ACD (\sin \beta) : AD (c) = \sin. CAD (\sin. (\beta + \varphi)) :$   
 $CD = \frac{c \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \beta}$ , sed ob parallelas  $AB$ ,  
 $Dm$ , erit angulus  $CDm = \psi + \varphi - \pi$ , et hinc  
 $\sin. CDm = -\sin. (\varphi + \psi)$ .

4) Nunc in triangulo rectangulo  $cDm$ ,  
 pervenio ad hanc analogiam:  $\sin. mDc :$   
 $mC = \sin. m : Dc$ , h. e. substitutis symbolis:

$$-\sin. \varphi + \psi : -b \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi) - c \sin. \psi = 1 : \frac{c \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \beta}$$

et



et consequenter ad hanc aequationem pervenio:  
 $b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi) + c \sin. \psi \sin. \beta = c \sin. (\beta + \varphi)$   
 $\sin. (\varphi + \psi), Q. E. I.$

## Coroll. I.

§. 378. Ex aequatione priore habetur:  
 latus  $BC = b = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)}$  et ex poste-  
 riore habetur:  $b = \frac{c \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\varphi + \psi) - c \sin. \beta \sin. \psi}{\sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)}$

Sed ex priore est latus  $AD = c$   
 $= b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi) : \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)$   
 et ex posteriore  $c = \frac{b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)}{\sin. (\beta + \varphi) \sin. (\varphi + \psi) - \sin. \beta \sin. \psi}$

## Coroll. II.

§. 379. Ex priore aequatione habetur  
 pro obtinendo angulo  $ACB$ ,

$$\alpha = \text{ang. sin.} \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{b \sin. \beta} - \beta - \varphi - \psi$$

et est posteriore

$$\alpha = \text{ang. sin.} \frac{c \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\varphi + \psi) - c \sin. \beta \sin. \psi}{b \sin. \beta} - \beta - \varphi - \psi$$

Pro angulo  $A$  obtinendo habetur ex aequa-  
 tione priore

$$\text{tang. } \psi = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi) - b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi)}{b \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \varphi) - c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)}$$

sed ex posteriore habetur:

$$\text{tang. } \psi = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi) - b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi)}{b \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \varphi) + c \sin. \beta - c \sin. (\beta + \varphi) \cos. \varphi}$$

Coroll.

## Coroll. III.

§. 380. Posito ad abbreviandum  $\sin. \beta = h$ ,  
 $\sin. (\beta + \psi) = m$ , et  $\cos. (\beta + \psi) = n$ ,  $\sin. (\alpha + \beta + \psi) = p$ ,  
 et  $\cos. (\alpha + \beta + \psi) = q$ ,  $\sin. \varphi = x$  et  $\cos. \varphi = \sqrt{1-x^2}$ ,  
 facta sinuum separationone substitutione et trans-  
 positione, habetur haec aequatio abbreviata:  
 $b h q x - c n x^2 = (c m x - b h p) \sqrt{1-x^2}$  ex qua  
 sumtis quadratis, facta concinnatione et trans-  
 positione, solutio pro inveniendō angulo  $D$  est  
 ad hanc aequationem quarti gradus perducta:  

$$x^4 - \frac{2 b h (n q + m p)}{c} x^3 + \frac{(b^2 h^2 - c^2 m^2)}{c^2} x^2$$

$$+ \frac{2 b h m p x}{c} - \frac{b^2 h^2 p^2}{c^2} = 0, \text{ Sed quoniam}$$

est  $n q + m p = \cos. \alpha = k$  brevitatis ergo erit aequa-  
 tio paulo contractior hujusmodi:  $x^4 - \frac{2 b h k x^3}{c}$

$$+ \frac{(b^2 h^2 - m^2) x^2}{c^2} + \frac{2 b h m p x}{c} - \frac{b^2 h^2 p^2}{c^2} = 0. \text{ Po-}$$

sito iterum ad abbreviandum  $\sin. \varphi = h$ ,  
 $\sin. (\varphi + \psi) = m$ ,  $\cos. (\varphi + \psi) = n$ ,  $\sin. (\alpha + \varphi + \psi) = p$ ,  
 $\cos. (\alpha + \varphi + \psi) = q$ ,  $\sin. \beta = x$ , et  $\cos. \beta = \sqrt{1-x^2}$ ,  
 facta separationone, substitutione et transpositione  
 habetur haec aequatio abbreviata:  $b q x^2 - c h n x$   
 $= (c h m - b p x) \sqrt{1-x^2}$  ex qua sumtis quadra-  
 tis, facta concinnatione et transpositione, solutio  
 pro inveniendō angulo  $ACD$  est ad hanc aequa-  
 tionem quarti gradus perducta, cum sit uti prius,  
 $n q + m p = \cos. \alpha = k$ ,  $x^4 - \frac{2 c h k x^3}{b} + \frac{(c^2 h^2 - p^2) x^2}{b^2}$

$$+ \frac{2 c h m p x}{b} - \frac{c^2 h^2 m^2}{b^2} = 0.$$

Schol.

## Scholion I.

§. 381. Haec aequatio posterior ex priore prodit, si  $c$  et  $b$ ,  $\phi$  et  $\beta$  pro se invicem substituantur. Inter sex autem casus qui in aequatione continentur duo dantur Tetragonometriae proprii, qui obtinent quando figura ex inveniundo angulo  $D$  vel  $ACD$  construenda proponitur, quorum casuum solutiones deductae sunt ad aequationes quarti gradus, suppeditant vero problemata in Geometria practica nova utilia et satis pulchra. Caeteri casus quatuor, utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae pariter subsunt. Solutiones pro lateribus datae, trigonometricis nihil, pro angulis  $A$  et  $ACB$ , non adeo multum cedunt.

## Coroll. IV.

§. 382. Si anguli  $D$ ,  $ACB$ , et  $ACD$ , hoc est anguli  $D$  et  $C$ , ponantur simul sumti aequales duobus rectis ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , aequatio prior pro latere

$$BC \text{ in hanc mutatur: } b = \frac{c \sin. \phi \sin. (\psi - \alpha)}{\sin. \beta \sin. \psi},$$

prior autem pro latere  $AD$  in hanc:

$$c = \frac{b \sin. \beta \sin. \psi}{\sin. \phi \sin. (\psi - \alpha)}, \text{ prior pro angulo } A \text{ in}$$

$$\text{hanc abit: } \text{tang. } \psi = \frac{c \sin. \alpha \sin. \phi}{c \sin. \phi \cos. \alpha - b \sin. \beta}.$$

## Coroll. V.

§. 383. Si anguli diagonaliter oppositi  $A$  et  $C$  ponantur aequales duobus rectis ut prodeat quadri-

drilaterum circulo inscriptibile, aequatio prior pro latere  $BC$  in hanc mutatur:  $b = \frac{c \sin. (\varphi - \alpha)}{\sin. \beta}$ ,

In hoc autem casu aequatio pro angulo  $D$ , in hanc mutatur:  $\frac{x^2 + 2b h k x + b^2 h^2 - c^2 m^2}{c^2} = 0$  ex qua

extracta radice habetur:

$$x = \frac{\mp b h k \pm r (c^2 m^2 - b^2 h^2 \sin. \alpha^2)}{c}$$

sive valoribus restitutis:

$$\sin. \varphi = \frac{\mp b \sin. \beta \cos. \alpha \pm r (c^2 \sin. (\beta + \psi)^2 - b^2 \sin. \alpha^2 \sin. \beta^2)}{c}$$

Cum autem sit per positionem trium angulorum  $\alpha + \beta + \psi = \pi$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = \sin. \alpha$ ; aequatio in hanc mutatur:  $\sin. \varphi = \frac{\mp b \sin. \beta \cos. \alpha \pm \sin. \alpha r (c^2 - b^2 \sin. \beta^2)}{c}$ .

### Coroll. VI.

§. 384. Si angulus  $A$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $AD$ ,  $AB$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, habetur pro latere  $BC$  ex aequatione

$$\text{priori haec expressio: } b = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi)}$$

$$\text{consequenter pro } ED \text{ haec: } c = \frac{b \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi)}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi)}$$

sed, pro angulo  $ECB$  habetur haec:

$$\alpha = \text{ang. } \sin. \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi)}{b \sin. \beta} - \beta - \varphi. \text{ Caeterum}$$

in aequatione pro angulo  $D$  fit:  $\sin. (\beta + \psi) = -\sin. \beta$   
 $= -m = -h$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = -\cos. \beta = -n$ ,  $\sin. (\alpha + \beta + \psi)$   
 $= -$

$= - \sin. (\alpha + \beta) = - p$ , et  $\cos. (\alpha + \beta + \psi) = - \cos. (\alpha + \beta) = - q$ . Sed in aequatione pro angulo  $ACD$  fit  $\sin. (\varphi + \psi) = - \sin. \varphi = - m = - h$ ,  $\cos. (\varphi + \psi) = - \cos. \varphi = - n$ ,  $\sin. (\alpha + \varphi + \psi) = - \sin. (\alpha + \varphi) = - p$ ,  $\cos. (\alpha + \varphi + \psi) = - \cos. (\alpha + \varphi) = - q$ , aequationes igitur, eliminato  $h$ , tales prodeunt prior:  $x^4 + \frac{2 b m k x^3}{c}$

$$+ \frac{(b^2 - c^2) m^2 x^2}{b^2} + \frac{2 b m^2 p x}{c} - \frac{b^2 m^2 p^2}{c^2} = 0$$

$$\text{posterior: } x^4 \pm \frac{2 c m k x^3}{b} + \frac{(c^2 m^2 - b^2 p^2) x^2}{b^2}$$

$$+ \frac{2 c m^2 p + c^2 m^4}{b^2} = 0.$$

### Coroll. VII.

§. 385. Si angulus  $C$  fit aequalis duobus rectis, lateribus  $CB$ ,  $CD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $ABD$  abeunte; aequatio pro latere  $BE$  prior in hanc

$$\text{mutatur: } b = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi + \beta)}{\sin. \beta \sin. (\varphi + \psi)}, \text{ et consequen-}$$

$$\text{ter latus } AD = c = \frac{b \sin. \beta \sin. (\varphi + \psi)}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}, \text{ et pro an-}$$

gulo  $A$  habetur haec expressio:

$$\text{tang. } \psi = \frac{- c \text{ tang. } \varphi (\sin. (\beta + \varphi) + b \sin. \beta)}{b \sin. \beta + \text{tang. } \varphi \cos. (\beta + \varphi)}.$$

Verum aequatio pro angulo  $D$  invariata manet, nisi quod fit  $p = - \sin. \psi$  et consequenter quartus terminus fiat negativus.

*Scholion II.*

§. 386. Corollarium penultimum continet pro lateribus solutiones trigonometricas analytice expressas, aequationes autem pro angulis datae, novas solutiones continent, anguli autem  $D$ , et  $ACD$  trigonometricè prorsus inveniri nequeunt, cum in neutro partialium habeantur, nisi duo data, nec in totali dentur nisi latus et angulus in uno casu oppositus in altero adjacens, et pars  $ED$  lateris  $BD$ . Ultimum corollarium habet etiam solutiones pro lateribus trigonometricas analytice expressas, angulus autem  $ACD$  nova quadam ratione invenitur etiamsi trigonometricè quoque inveniri possit, angulus vero  $D$  nova ratione prorsus per aequationem quarti gradus invenitur, nec trigonometricè obtineri potest, cum in neutro triangulo partiali dentur in hoc casu nisi duo, nec in ipso totali nisi duo, cum parte  $BE$  lateris  $BD$ .

*Coroll. VIII.*

§. 387. Si angulus  $A$  sit rectus vel tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem intra vel extra triangulum  $BCD$  et trapezio inverso prodeunte fit:

$$\text{latus } BC = b = \frac{c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)}{\sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \varphi)} \text{ et}$$

$$\text{latus } DC = c = \frac{b \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \varphi)}{\sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)} \text{ sed angulus}$$

$$ACB \text{ fit } \alpha = \text{ang. cos. } \frac{c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)}{b \sin. \beta} - \beta - \varphi.$$

Aequatio quarti gradus coroll. III. quoad formam externam invariata manet, sed in ipsa est  
 $\pm \cos.$

$\pm \cos. \beta = \pm m$ ,  $\pm \cos. (\alpha + \beta) = \pm p$ , similiter in  
 aequatione quarti gradus pro inveniendi angulo  
 $ACD$  fit:  $\pm \cos. \varphi = \pm m$ , et  $\pm \cos. (\alpha + \varphi) = \pm p$ ,  
 quae etiam quo ad formam externam invariata  
 manet.

Coroll. IX.

§. 388. Si angulus  $D$  sit rectus vel etiam  
 aequalis tribus rectis, cadente vertice  $D$  ad fini-  
 stram diagonalem intra vel extra triangulum  $ABC$ ,  
 et trapezio inverso denuo prodeunte erit:

$$\text{latus } BC = b = \frac{\pm c \cos. (\psi + \beta)}{\sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)} \text{ et conse-}$$

$$\text{quenter latus } AD = c = \frac{\pm b \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{\cos. (\psi + \beta)}, \text{ fed}$$

$$\text{angulus } ACB = \alpha = \text{ang. cos. } \frac{\pm c \cos. (\psi + \beta)}{b \sin. \beta} - \beta - \psi$$

et pro angulo  $\psi$  habetur:

$$\text{tang. } \psi = \frac{c \pm b \text{ tang. } \beta \cos. (\alpha + \beta)}{\pm \text{tang. } \beta (b \sin. (\alpha + \beta) - c)}. \text{ In aequa-}$$

tione vero quarti gradus pro angulo  $ACD$  fit:  
 $\sin. \varphi = \pm 1 = h$ , et  $\pm \cos. \psi = m$ , et  $\pm \cos. (\alpha + \psi) = p$ ,  
 et aequatio paululum immutata fit hujusmodi:

$$x^4 + \frac{2ckx^3}{b} + \frac{(c^2 - bp^2)x^2}{b^2} + \frac{2cmpx}{b} - \frac{c^2m^2}{b^2} = 0.$$

Coroll. X.

§. 389. Si angulus  $C$  sit rectus vel etiam tri-  
 bus rectis aequalis, cadente vertice  $C$  infra dia-  
 gonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ ,  
 et trapezio inverso prodeunte; pro latere  $BC$  ha-  
 betur

betur haec expressio:  $b = \pm \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. \beta \cos. (\varphi + \psi)}$ ,

et latus  $AD = c = \frac{\pm b \sin. \beta \cos. (\varphi + \psi)}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}$ ,

sed pro angulo  $A$  habetur:

$\text{tang. } \psi = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi) \pm b \sin. \beta \cos. \varphi}{\sin. \varphi (\mp b \sin. \beta - c \cos. (\beta + \varphi))}$ , vel

etiam  $\text{tang. } \psi = \frac{c \text{ tang. } \varphi \sin. (\beta + \varphi) \pm b \sin. \beta}{\text{tang. } \varphi (\mp b \sin. \beta - c \cos. (\beta + \varphi))}$ ,

in aequatione pro angulo  $D$  fit:  $\cos. \psi = \pm p$ , et consequenter terminus quartus signo utroque erit efficiendus, quoad caetera manet aequatio invariata.

### Coroll. XI.

§. 390. Denique si  $-\sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)$ , ponatur aequalis recto vel tribus rectis, cadente vertice  $B$ , ad dextram diagonalis extra vel intra triangulum  $ACD$ , et trapezio inverso prodeunte, erit:

latus  $BC = b = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. \beta} = \frac{c \sin. \varphi \cos. \alpha}{\sin. \beta}$

et  $c = b \sin. \beta : \sin. \varphi \cos. \alpha$ , angulorum autem ternis datis, quartus etiam datur.

### Scholion III.

§. 391. Aequationes supra datae valent pro trapezio in hypothese figurae constructae, si nimirum unum triangulum a dextra, alterum a sinistra diagonalis cadat. Quod si vero trapezium fiat inversum ut triangulum utrumque ad eandem partem diagonalis cadat, ex. gr. ad sinistram, sitque partialiter tantum inversum, ut  
totum



totum  $ADC$ , cadat intra triangulum  $ABC$ ; pervenitur ad hanc aequationem:  $b \sin. \beta \sin. (\beta + \phi - \alpha - \psi) = c \sin. \phi \sin. (\psi - \beta - \phi)$ . Sin autem sit totaliter inversum, ut latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ ; ad hanc aequationem pervenitur:  $b \sin. \beta \sin. (\beta + \phi + \psi - \alpha) = c \sin. \phi \sin. (\psi + \beta + \phi)$ ; eadem cum hac posteriore prodit aequatio, si trapezium ita sit partialiter inversum, ut totum triangulum  $ADC$  cadat extra triangulum  $ABC$ , et hoc ambitu suo comprehendat; verum eadem cum priori aequatio prodit, si trapezium ita sit totaliter inversum, ut latus  $CD$  cadat extra latus  $CB$ . Si utrumque triangulum cadat ad dextram diagonalis, triangulum vero  $ADC$  totum intra triangulum  $ABC$ , ut trapezium sit partialiter inversum, prodit aequatio prorsus eadem cum prima. Si vero triangulum  $ABC$  totum sit intra triangulum  $ADC$ , prodit aequatio prorsus eadem cum secunda. Si trapezium sit totaliter inversum ita ut latus  $CD$  cadat extra latus  $CB$ , denuo prodit aequatio prima, sin autem sit totaliter inversum ita ut latus  $CB$  cadat extra latus  $CD$ , prodit aequatio altera. Aequatio igitur pro trapezio inverso generalis haec est:  $b \sin. \beta \sin. (\beta + \phi \pm \psi - \alpha) = c \sin. \phi \sin. (\psi \pm \beta \pm \phi)$  et consequenter in hoc casu pro trapezio generalissima haec:  $b \sin. \beta \sin. (\beta + \phi \pm \psi \pm \alpha) = c \sin. \phi \sin. (\psi \pm \beta \pm \phi)$ .

## Coroll. XII.

§. 393. Ex hac aequatione valores laterum generales statim in oculos incurrunt, est autem angulus

R 3

ACB

$$ACB = \alpha = \text{ang. sin.} \frac{c \sin. \phi \sin. (\psi \pm \beta \pm \phi)}{b \sin. \beta} - \beta - \phi \mp \psi,$$

pro angulo autem  $A$  habetur :

$$\text{tang. } \psi = \frac{c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi) - b \sin. \beta \sin. (\beta + \phi \pm \alpha)}{b \sin. (\beta + \phi \pm \alpha) - c \sin. \phi \cos. (\beta + \phi)}$$

In aequatione pro angulo  $D$ , fit  $m = \sin. (\psi \pm \beta)$ ,  $\cos. (\psi \pm \beta) = n$ ,  $\sin. (\phi \pm \psi \pm \alpha) = p$ , et  $\cos. (\beta \pm \psi \pm \alpha) = q$ , sed in aequatione altera est:  $\sin. (\psi \pm \phi) = m$ ,  $\cos. (\psi \pm \phi) = n$ ,  $\sin. (\phi \pm \psi \pm \alpha) = p$ , et  $\cos. (\phi \pm \psi \pm \alpha) = q$ , quoad caetera aequationum quardi gradus forma manet invariata, quia  $mp - nq$  fit ut prius  $\cos. \alpha$ .

### Problema XXVII.

Fig.  $\S$ . 393. In figura quadrilatera proposita  
XXVII.  $ABCD$  inter haec sex:  $latus BC = b$ ,  $CD = d$ ,  
 $AD = c$  et angulos  $A = \psi$ ,  $ACB = \alpha$ ,  $ACD = \beta$ ;  
aequationem invenire.

#### Solutio.

1) Ducatur diagonalis  $AC$ , et ab angulis  $B$ ,  $D$ , demittantur in ipsam perpendiculara  $Bb$ ,  $Dd$ , et erit perpendicularum  $Bb = b \sin. \alpha$  et  $Cb = b \cos. \alpha$ ; sed perpendicularum  $Dd = d \sin. \beta$ , recta  $Cd = d \cos. \beta$ , et consequenter  $db = d \cos. \beta - b \cos. \alpha$ , sed est etiam  $Ad = r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$  et hinc obtinetur:  $Ab = d \cos. \beta - b \cos. \alpha + r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ .

2) Cum fit per antecedentia:

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. \psi}{c}$$

$$\text{et } \cos. CAB = \frac{\cos. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \sin. \psi}{c}$$

In

In triangulo rectangulo  $ABb$ , formo hanc analogiam  $Bb: \sin. CAB = AB: \cos. CAB$ , h. e.  $b \sin. \alpha: \sin. \psi \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d \sin. \beta \cos. \psi = d \cos. \beta - b \cos. \alpha + \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)}: \cos. \psi \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} + d \sin. \beta \sin. \psi$ , hinc calculo rite subducto pervenio ad hanc aequationem:  $(b \sin. (\alpha + \psi) - d \sin. (\psi - \beta)) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} = d \sin. \beta (b \cos. (\beta + \psi) - d \cos. (\psi - \beta)) + c^2 \sin. \psi$   
Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 394. Ex hac aequatione statim sequitur esse  
latus  $BC = b =$

$$\frac{d \sin. (\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta) + c^2 \sin. \psi}{\sin. (\alpha + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d \sin. \beta \cos. (\alpha + \psi)}$$

Sed pro latere  $AD$  obtinendo fit ad abbreviandum  $\sin. \beta = h$ ,  $\sin. \psi = m$ ,  $b \sin. (\alpha + \psi) - d \sin. (\psi - \beta) = M$ ,  $b \cos. (\alpha + \psi) - d \cos. (\psi - \beta) = N$ , et factis substitutionibus erit aequatio abbreviata:

$M \sqrt{(c^2 - d^2 h^2)} = N d h + c^2 m$ , ex qua operatione ad finem perducta obtinetur haec expressio:

$$c = \frac{\sqrt{-(M + 2Ndhm) \pm M^2 + 4dhm(N - dhm)}}{m \sqrt{2}}$$

Pro latere  $DC$  obtinendo fit ad abbreviandum  $\sin. \beta = h$ ,  $\sin. \psi = k$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = m$ , et  $\cos. (\alpha + \psi) = n$ ,  $\sin. (\psi - \beta) = p$ ,  $\cos. (\psi - \beta) = q$ , factis substitutionibus, erit aequatio abbreviata:  $(bm - dp) \sqrt{(c^2 - d^2 h^2)} = d h (bn - dq) + c^2 k$ , ex qua sumtis quadratis, facta transpositione et concinnatione et brevitatis ergo etiam posito  $nq + mp = \cos. (\alpha + \beta) = r$ , habetur haec aequatio quarti

$$\text{gradus: } d^4 - 2 b r d^3 + \left( b^2 - \frac{2 k q}{h} + \frac{p^2}{h^2} \right) c^2 \\ d^2 + 2 b c^2 \frac{(n k + m p)}{h} d + \frac{(c^2 k^2 - b^2 m^2) c^2}{h^2} = 0.$$

## Coroll. II.

§. 395. Quod si sinus et cosinus a se invicem separentur, et ad abbreviandum ponatur:  $\sin. \alpha = m$ ,  $\cos. \alpha = n$ ,  $\sin. \beta = h$ ,  $\cos. \beta = k$ , et  $\mathcal{R}(c^2 - d^2 h^2) = M$ , pro obtinendo angulo  $A$ , operatione ad finem perducta, pervenio ad hanc

$$\text{aequationem: } \text{tang. } \psi = \frac{d h (b n - d k - M) - M b m}{M (b n - d k) + d h (b m + d h) - c^2}$$

Ad angulum  $ACB$  inveniendum sit ad abbreviandum ut prius  $\sin. \beta = h$ ,  $\sin. \psi = k$ ,  $\sin. \psi - \beta = m$ ,  $\cos(\psi - \beta) = n$ , et  $\mathcal{R}(c^2 - d^2 h^2) = M$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = x$ , et  $\cos. (\alpha + \psi) = \mathcal{R}(1 - x^2)$ , et facta substitutione et transpositione habetur haec aequatio abbreviata:  $M b x + d^2 h n - M d m - c^2 k = d b h \mathcal{R}(1 - x^2)$ . Sit rursus ad abbreviandum aggregatum trium terminorum cognitorum  $d^2 h n - M d m - c^2 k = A$ , ut fiat aequatio abbreviata:  $M b x + A = d b h \mathcal{R}(1 - x^2)$ , ex qua sumtis quadratis, absoluta reductione et concinnatione habetur haec aequatio:

$$x = \frac{-A M b \pm b d h \mathcal{R}(b^2 c^2 - A^2)}{b^2 c^2} = \sin. (\alpha + \psi)$$

et consequenter ipse angulus quaesitus erit:

$$\alpha = \text{ang. sin. } \frac{(-A M b \pm b d h \mathcal{R}(b^2 c^2 - A^2))}{b^2 c^2} - \psi.$$

## Scholion I.

§. 396. In hoc problemate tres continentur casus Tetragonometriae proprii, qui omnes in triangulo dextro obtinent, quando latus alterutrum vel angulus  $ACD$  quaeritur; horum unius, dum quaeritur latus  $AD$ , in corollario I. perfectam solutionem dedi, secundi casus solutionem in eodem coroll. ad resolutionem aequationis quarti gradus perduxī. Verum aequatio pro casu tertio, quando quaeritur angulus  $ACD$  ad octavum gradum ascendit et magna constat multitudine terminorum, quam igitur ut ad praxin parum utilem adferre, operae pretium non videbatur; tres autem hi casus in Geometria practica, tria problemata nova ac utilia suppeditant; tres vero casus caeteri utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae pariter subsunt, sed ita tamen ut trigonometricae facilius et expeditius solvantur.

## Coroll. III.

§. 397. Si anguli diagonaliter oppositi  $A$  et  $C$  sint simul sumti, aequales duobus rectis ut prodeat trapezium circulo inscriptibile; aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur, eliminato angulo  $\psi$ ,

$$b = \frac{d \sin. (\alpha + 2\beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2}}{\sin. \beta \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} - d \sin. \beta \cos. \beta + d^2 \sin. \beta \cos. (\alpha + 2\beta) + c^2 \sin. (\alpha + \beta)} \\ \sin. \beta \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} - d \sin. \beta \cos. \beta$$

Verum in aequatione pro latere  $AD$ , erit:  $b \sin. \beta - d \sin. (\alpha + 2\beta) = M$ , et  $-b \cos. \beta + d \cos. (\alpha + 2\beta) = N$ , et  $\sin. (\alpha + \beta) = m$ , sed in aequatione quarti

gradus pro latere  $CD$ , erit  $k = \sin.(\alpha + \beta)$ ,  $m = \sin.\beta$   
 $= h$ ,  $n = -\cos.\beta$ ,  $p = \sin.(\alpha + 2\beta)$ ,  $q = -\cos.(\alpha + 2\beta)$   
 et  $nq + mp = \cos.\beta \cos.(\alpha + 2\beta) + \sin.\beta (\alpha + 2\beta)$   
 $= \cos.(\alpha + \beta) = r$ , uti prius. Quare, si  $\cot.\beta$  di-  
 catur  $t$ ; aequatio paulo simplicius scribitur hoc  
 modo:  $d^4 - 2brd^3 + \left( \frac{b^2}{h} - \frac{(2kq + p^2)}{h^2} \right)$   
 $d^2 - 2bc^2 \left( \frac{tk + p}{h} \right) d + \left( \frac{c^2 k^2 - b^2}{h^2} \right) c^2 = 0.$

## Coroll. IV.

§. 398. Si angulus  $A$  ponatur rectus, vel  
 etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$   
 supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangu-  
 lum  $BCD$ , et trapezio inverso prodeunte; ha-  
 betur pro latere  $BC$  haec aequatio:

$$b = \frac{d \cos.\beta \sqrt{(c^2 - d^2 \sin.\beta^2)} + d \sin.\beta^2 \pm c^2}{\cos.\alpha \sqrt{(c^2 - d^2 \sin.\beta^2)} \mp d \sin.\alpha \sin.\beta},$$

sed in aequatione pro latere  $AD$ , fit:  $m = \pm 1$ ,  
 $M = \pm b \cos.\alpha \mp d \cos.\beta$ , et  $N = \pm b \sin.\alpha \mp d \sin.\beta$ ,  
 ipsa vero aequatio paulo simplicior prodit  
 hoc modo:

$$\sqrt{-(M^2 - 2Ndh) \pm M \sqrt{(M^2 - 4dh(N - dh))}} \\ = \frac{m \sqrt{2}}{m \sqrt{2}}$$

In aequatione quarti gradus fit:  $k = \pm 1$ ,  $m = \pm \cos.\alpha$ ,  
 $n = \mp \sin.\alpha$ ,  $p = \pm \cos.\beta$ ,  $q = \pm \sin.\beta$ , quare si  
 $\cot.\beta$  dicatur  $t$ , aequatio fit paulo simplicior  
 hoc modo:  $d^4 - 2brd^3 + \left( \frac{b^2}{h} - \frac{(2 + t^2)c^2}{h^2} \right)$   
 $d^2 - 2bc^2 \left( \frac{n - mp}{h} \right) d + \left( \frac{c^2 - b^2 m^2}{h^2} \right) c^2 = 0.$  In

aequatione pro angulo  $ACB$ , fit etiam  $k = \pm 1$ ,  
 $m = \pm \cos.\beta$ ,  $n = \pm \sin.\beta$ ,  $\sin.(\alpha + \psi) = \pm \cos.\alpha$ ,  
 et

et hanc ob rem fit:  $\cos. \alpha = \frac{\mp AMb \pm bdh \sqrt{(b^2 c^2 - A^2)}}{b^2 c^2}$

et consequenter,

$$\alpha = \text{ang. } \cos. \frac{\mp AMb \pm bdh \sqrt{(b^2 c^2 - A^2)}}{b^2 c^2}.$$

Coroll. V.

§. 399. Si anguli  $ACB$ ,  $ACD$  simul sumti, h. e. angulus  $C$  ponatur rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $C$  infra diagonalem  $BD$  intra vel extra triangulum  $DAB$ , et trapezio inverso prodeunte, pro latere  $BC$  habetur haec aequatio,  $\beta$  eliminato:

$$b = \frac{d \cos.(\alpha + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \cos. \alpha^2)} - d^2 \cos. \alpha \sin.(\alpha + \psi) + c^2 \sin. \psi}{\sin.(\alpha + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \cos. \alpha^2)} \pm d \cos. \alpha \cos.(\alpha + \psi)}$$

vel etiam,

$$b = \frac{d \sqrt{(c^2 - d^2 \cos. \alpha^2)} \pm d^2 \cos. \alpha \tan g.(\alpha + \psi) c^2 \sin. \psi \sec.(\alpha + \psi)}{\tan g.(\alpha + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \cos. \alpha^2)} + d \cos. \alpha}$$

Sed eliminato  $\alpha$ , habetur haec expressio:

$$b = \frac{d \sin.(\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d^2 \sin. \beta \cos.(\psi - \beta) + c^2 \sin. \psi}{\cos.(\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} \mp d \sin. \beta \sin.(\psi - \beta)}$$

vel etiam,

$$b = \frac{d \tan g.(\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d^2 \sin. \beta + c^2 \sin. \psi \sec.(\psi - \beta)}{\sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} \pm d \sin. \beta \tan g.(\psi - \beta)}$$

At in aequatione pro latere  $AD$  fit:  $\beta$  eliminato,  $M = b \sin.(\alpha + \psi) \pm d \cos.(\alpha + \psi)$ , sed  $\alpha$  eliminato fit:  $M = \pm \cos.(\psi - \beta) - d \sin.(\psi - \beta)$ , in priore casu fit:  $N = b \cos.(\alpha + \psi) \mp d \sin.(\alpha + \psi)$ , in posteriore,  $= \mp b \sin.(\psi - \beta) - d \cos.(\psi - \beta)$  in aequatione quarti gradus pro latere  $CD$  fit, eliminato  $\beta$ ,  $h = \pm \cos. \alpha$ ,  $p = \mp \cos.(\alpha + \psi) = \mp n$ , et  $q = \pm \sin.(\alpha + \psi) = \pm m$ , et  $r = 0$ , hinc aequatio fit paullo simplicior

cior hujusmodi:  $d^4 + (b^2 - c^2) \frac{(n^2 + 2hk m)}{h^2}$

$$\frac{d^2 - 2bc^2 n(m + hk)}{h} + \frac{(c^2 k^2 - b^2 m^2)i}{h^2} = 0. \text{ Deni-}$$

que in aequatione pro angulo  $A$ , fit:  $h = \pm n$ , et  $m = \mp k$  et aequatio paululum immutatur hoc modo:

$$\text{tang. } \psi = \frac{dh(\pm bh \mp dk - M) \mp Mb k}{M(\pm bh + dk) \pm dh(bk + dh) - c^2}$$

### Coroll. VI.

§. 400. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte: aequatio pro latere in hanc mutatur:

$$b = \frac{\sin. \beta (d r (r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \cos. \beta))}{\sin. \alpha r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \cos. \alpha}, \text{ in}$$

hac hypothefi cum fit  $M = -b \sin. \alpha - d \sin. \beta$  et

$N = -b \cos. \alpha + d \cos. \beta$ ; et aequatio quae primò

prodiit in hanc mutatur:  $(b \sin. \alpha + d \sin. \beta)$

$r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) = d \sin. \beta (b \cos. \alpha - d \cos. \beta)$  et

posito ad abbreviandum ut in coroll. 2. fit:

$(bm + dh) r(c^2 - d^2 h^2) = dh(bn - dk)$  ex qua

obtinetur pro segmento  $AD$  lateris  $BD$  haec ex-

$$\text{pressio: } c = \frac{d \sin. \beta r(b^2 + d^2 - 2bd \cos. (\alpha - \beta))}{b \sin. \alpha + d \sin. \beta}$$

In aequatione quarti gradus pro latere  $CD$  fit:

$m = -\sin. \alpha$ ,  $n = -\cos. \alpha$ ,  $p = \sin. \beta = h$ ,  $q = -\cos. \beta$ ,

$k = 0$ ,  $nq + mp = -\cos. (\alpha + \beta) = r$ , quare prodit

aequatio quarti gradus simplicior:

$$\frac{d^4 - 2brd^3 + (b^2 - c^2)d^2 - 2bc^2md - b^2c^2m^2}{h} = 0.$$

In expressione pro angulo  $ACB$  fit:  $k = 0$

$m =$



$m = h = \sin. \beta$ ,  $n = -\cos. \beta$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = -\sin. \alpha$ ,  
 $A = dh (dn - M)$  quare haec prodit aequatio:  
 $\sin. \alpha = AMb \mp b dh \sqrt{(b^2 c^2 - A^2)}$  et hinc ipse  
 angulus,  $\alpha = \text{ang. sin.} \frac{(AMb \mp b dh \sqrt{(b^2 c^2 - A^2)})}{b^2 c^2}$ .

## Scholion II.

§. 401. His aequationibus ultimi Corollarii in triangulo  $BCD$  nova quadam methodo inveniuntur latera  $BC$ ,  $CD$ , segmentum  $DE$  lateris  $BD$ , et angulus  $ECB$ , cum si latus  $BC$  vel  $CD$  quaeratur, non dentur nisi latus, angulus adjacens et pars lateris tertii  $DE$ , si quaeratur  $DE$  in triangulo partiali  $ECD$ , non dantur nisi duo, scilicet angulus  $ECD$  et latus adjacens, sed in altero partiali  $EBC$  latus  $BC$  et angulus adjacens. Denique si quaeratur angulus partialis  $ECB$ , in triangulo  $BCE$  non datur nisi latus adjacens; in altero partiali tria dantur; in totali duo integra latera, pars autem lateris tertii  $BD$  et pars anguli  $C$ . Verum evolutioni aequationis pro angulo  $ECD$  supersedeo, cum ad sextum gradum ascendat et magna constet multitudine terminorum, latus autem  $CD$  tetragonometrice tantum invenitur.

## Coroll. VII.

§. 402. Si angulus  $C$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $CB$ ,  $CD$ , in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BAD$  abeunte, pro segmento  $BE$  lateris  $BD$  prodit haec aequatio,  $\beta$  eliminato:

$$b = \frac{d \tan g. (\alpha + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \alpha^2)} + d^2 \cos. \alpha + c^2 \sin \psi \sec. (\alpha + \psi)}{\tan g. (\alpha + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \alpha^2)} - d \sin. \alpha}$$

vel

vel etiam haec altera,  $\alpha$  eliminato:

$$b = \frac{d \operatorname{tang} . (\psi - \beta) r (c^2 - d^2 \sin . \beta^2) - d^2 \sin . \beta + c^2 \sin . \psi \sec . (\psi - \beta)}{\operatorname{tang} . \psi - \beta r (c^2 - d^2 \sin . \beta^2) + d \sin . \beta}$$

Sed in aequatione quadratica pro latere  $AD$  fit  $M = -(b+d) \sin . (\psi - \beta)$ , eliminato  $\alpha$ , at  $\beta$  eliminato fit:  $M = (b+d) \sin . (\alpha + \psi)$ , in priore casu fit:  $N = -(b+d) \cos . (\psi - \beta)$ , et in posteriore,  $N = (b+d) \cos . (\alpha + \psi)$ , in aequatione quarti gradus pro latere  $ED$  fit:  $p = -m$ ,  $q = -n$ ,  $r = -t$ , et aequatio paululum mutatur hoc modo:

$$d^4 + 2 b d^3 + \frac{(b^2 - c^2 (2 h k n + m^2))}{h^2} d^2 - 2 b c^2 \frac{(m^2 - n h k)}{h^2} d + \frac{(c^2 k - b^2 m^2) c^2}{h^2} = 0.$$

Denique in expressione pro angulo  $A$  fit  $m = h$ , et  $n = -k$ , quae igitur paululum immutata prodit hoc

$$\text{modo: } \operatorname{tang} . \psi = \frac{d h ((b+d)n - M(b+1))}{M(b+d)n + d h^2 (b+d) - c^2}.$$

### Scholion III.

§. 403. Etiam his aequationibus nova quadam methodo inveniuntur quaesita, praesertim, si quaeratur latus  $AD$  vel segmentum  $ED$ , cum in his casibus neque in triangulo totali  $ABD$ , neque partialibus  $ABE$ ,  $AED$  dentur nisi duo, in caeteris tribus casibus, dantur in totali duo, in partiali  $AED$  tria, in partiali  $ABE$  unum vel duo.

### Scholion IV.

§. 404. In hypothese figurae constructae valet aequatio supra pro trapezio data, quando unum trian.

triangulum a dextra, alterum a sinistra diagonalis  
 cadit, verum aequatio pro omni trapezio possibili  
 generalis est hujusmodi:  $(b \sin.(\psi \pm \alpha) - b \sin.(\psi \mp \alpha))$   
 $\sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} = \pm d \sin. \beta (b \cos.(\psi \pm \alpha)$   
 $\mp d \cos.(\psi \mp \beta)) \pm c^2 \sin. \psi$ , cujus omnia signa  
 superiora valent uno triangulo ad dextram, altero  
 ad sinistram cadente, si trapezium sit partialiter  
 inversum, ita ut totum triangulum dextrum, sive  
 ad dextram, sive ad sinistram diagonalis cadat  
 intra alterum; pro angulis in utroque aequatio-  
 nis membro valet signum affirmativum, et con-  
 sequenter prioris termini signum superius, et po-  
 sterioris inferius in utroque aequationis membro,  
 quod cancellis inclusum. Verum dextri membri  
 cancellis inclusi valet signum negativum sive in-  
 ferius, ac ultimi termini solitarii superius vel af-  
 firmativum. Si vero trapezium ita sit inversum,  
 ut totum triangulum sinistrum sive ad dextram,  
 sive ad sinistram diagonalis cadat intra dextram,  
 valet in angulis signum negativum, et consequen-  
 ter in utroque membro prioris termini signum  
 inferius, posterioris superius, sed totius dextri  
 membri cancellis inclusi ac ultimi termini soli-  
 tarii valet signum inferius sive negativum, in  
 hoc itaque casu valent omnia signa negativa.  
 Quod si trapezium sit totaliter inversum, ita ut  
 latus  $AD$  sive ad dextram sive ad sinistram dia-  
 gonalis cadat intra latus  $AB$ , et praeterea nor-  
 malis ab angulo  $D$  in diagonalem demissa cadat  
 intra figuram valent omnia signa secundi casus,  
 si vero perpendiculum cadat extra figuram, cae-  
 teris manentibus iisdem, valet signum inferius  
 membri dextri cancellis inclusi, et posterioris  
 termini ejusdem, ut superius, ultimi termini so-  
 litarii

litarii. Si trapezium fit totaliter inverfum, latus vero  $AB$  five ad dextram five ad finiftram cadat intra latus  $AD$ , et normalis ab angulo  $B$  intra figuram, prodit aequatio casus tertii, in quo obtinent omnia figna negativa; fi vero cadat extra figuram, caeteris manentibus iisdem ac in primo casu, valet fignum affirmativum termini posterioris dextri membri cancellis inclusi et negativum termini ultimi folitarii. Caeterum attentione adhibita patet, quomodo figna in aequationibus immutanda fint, ut folutio etiam ad trapezium five partialiter five totaliter inverfum applicetur.

*Problema XXVIII.*

Fig.  $\S. 405.$  In figura quadrilatera propofita  
XXVIII.  $ABCD$  inter haec fex: latus  $BC=b$ ,  $CD=d$ ,  
angulum  $A=\psi$ ,  $D=\phi$ ,  $ACB=\alpha$ , et  $ACD=\beta$   
aequationem invenire.

*Solutio.*

Cum fit ex refolutione problematis XXVI.  $\S. 377.$   
 $\sin. CAD = \sin. (\beta + \phi) \sin. CAB = -\sin. (\beta + \phi + \psi)$   
et  $\sin. B = -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ , diagonalis  
 $AC = \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi)}$ , in triangulo finiftro formo hanc  
analogiam:  $\sin. CAB : BC = \sin. B : AC$ , h. e.  
 $-\sin. (\beta + \phi + \psi) : b = -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi) : \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi)}$   
et confequenter habetur haec aequatio:  
 $b \sin. (\beta + \phi) \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi) = d \sin. \phi$   
 $\sin. (\beta + \phi + \psi)$ , Q. E. I.

*Coroll.*

## Coroll. I.

§. 406. Ex hac aequatione statim incurrit in oculos esse:  $b = \frac{d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. (\beta + \varphi) \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)}$ , nec non  $d = \frac{b \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\alpha + \beta + \varphi + \psi)}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}$ .

## Coroll. II.

§. 407. Pro obtinendo angulo  $A$  habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \psi = \frac{\text{tang. } (\beta + \varphi) (d \sin. \varphi - b \sin. (\alpha + \beta + \varphi))}{b \text{ tang. } (\beta + \varphi) \cos. (\alpha + \beta + \varphi) - d \sin. \varphi}$$

Si ad abbreviandum ponatur:  $\beta = h$ ,  $\cos. \beta = k$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = m$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = n$ ,  $\sin. (\alpha + \beta + \psi) = p$ ,  $\cos. (\alpha + \beta + \psi) = q$ , pro angulo  $D$  habetur haec aequatio:  $\text{tang. } \varphi = \frac{b (h q + p k) - d m}{2 (d n - b k q)}$

$$\frac{r ((d m - (h q + p k) b^2) + 4 b h p (d n - b k q))}{2 (d n - b k q)}$$

pro angulo  $A C B$  habetur haec aequatio:

$$\alpha = \text{ang. } \sin. \frac{d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{b \sin. (\beta + \varphi)} - \beta - \varphi - \psi.$$

Pro inveniendi angulo  $A C D$ , separatis a se invicem finibus, et posito ad abbreviandum  $\sin. \varphi = h$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = m$ ,  $\cos. (\alpha + \psi) = n$ ,  $\sin. \psi = p$ ,  $\cos. \psi = q$ ,  $\sin. (\beta + \varphi) = x$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = r (1 - x^2)$ , factis substitutionibus et transpositione, proveniet haec aequatio abbreviata:  $b n x^2 - d h q x = (d h p - b m x) r (1 - x^2)$ , ex qua sumtis quadratis, facta concinnatione transpositione et reductione,

ne, obtinetur haec aequatio quarti gradus, posito etiam  $m p + n q = \cos. \alpha = r$

$$x^4 - \frac{2 d h r x^3 + (d^2 h^2 - b^2 m^2) x^2 + 2 d h m p x - d^2 h^2 p^2}{b^2} = 0.$$

In hac aequatione cum sit

$x = \sin. (\beta + \phi)$ ,  $\phi$  autem in datorum numero; per extractionum radices, dato  $\sin. (\beta + \phi)$ , dabitur etiam summa angulorum  $\beta + \phi$ , unde subtracto angulo dato  $\phi$  dabitur etiam angulus quaesitus  $\beta$ .

### Scholion 1.

§. 408. Inter sex casus in aequatione contentos non dantur nisi duó Tetragonometriae proprii, qui obtinent, quando quaeruntur anguli  $D$  vel  $ACD$ , atque duo in Geometria practica suppetant problemata nova, tum utilia, tum etiam pulchra. Prioris casus solutionem dedi in secundo corollario per aequationem quadraticam, posterioris solutionem ad aequationem quarti gradus deduxi; caeteri casus quatuor utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subfunt, quorum solutiones vulgaribus methodis trigonometricis fere palmam praeripiunt.

### Coroll. III.

§. 409. Si anguli  $A$  et  $D$ , sint simul sumti duobus rectis aequales, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$  aequatio pro latere

$$BC \text{ in hanc mutatur: } b = \frac{d \sin. \phi \sin. \beta}{\sin. (\alpha + \beta) \sin. (\beta + \phi)}$$

et

et consequenter  $CD = d = \frac{b \sin.(\alpha + \beta) \sin.(\beta + \phi)}{\sin. \phi \sin. \beta}$

verum expressio pro angulo  $ACB$ , in hanc mu-

tatur:  $\alpha = \text{ang.} \sin. \frac{d \sin. \phi \sin. \beta}{b \sin.(\beta + \phi)} - \beta$  sed in

aequatione quarti gradus, pro angulo  $ACD$  sit  $h = p$ , si vero anguli  $C$  et  $D$ , ponantur simul sumti duobus rectis aequales, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$  habetur pro latere  $BC$ ,  $\alpha$  eliminato, haec expressio:

$b = \frac{-d \sin. \phi \sin.(\beta + \phi + \psi)}{\sin.(\beta + \phi) \sin. \psi}$ , verum  $\beta$  eliminato

habetur:  $b = \frac{d \sin. \phi \sin.(\psi - \alpha)}{\sin. \alpha \sin. \psi}$ , et denique  $\phi$  eli-

minato haec expressio:  $b = \frac{d \sin.(\alpha + \beta) \sin.(\psi - \alpha)}{\sin. \alpha \sin. \psi}$

hinc erit latus  $CD = d = \frac{-b \sin.(\beta + \phi) \sin. \psi}{\sin. \phi \sin.(\beta + \phi + \psi)}$

$= \frac{b \sin. \alpha \sin. \psi}{\sin. \phi \sin.(\psi - \alpha)} = \frac{b \sin. \alpha \sin. \psi}{\sin.(\alpha + \beta) \sin.(\psi - \alpha)}$ . Pro

angulo  $A$  habetur  $\alpha$  eliminato haec expressio:

$\text{tang.} \psi = \frac{d \text{ tang.}(\beta + \phi) \sin. \phi}{b \text{ tang.}(\beta + \phi) + d \sin. \phi}$ . Si vero  $\beta$  eli-

minetur, haec obtinetur:  $\text{tang.} \psi = \frac{d \text{ tang.} \alpha \sin. \phi}{d \sin. \phi - b \text{ tang.} \alpha}$

denique  $\phi$  eliminato:  $\text{tang.} \psi = \frac{d \text{ tang.} \alpha \sin.(\alpha + \beta)}{d \sin.(\alpha + \beta) - b \text{ tang.} \alpha}$

## Coroll. IV.

§. 410. Si anguli diagonaliter oppositi  $A$  et  $C$  sint simul sumti aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, fit pro latere  $BC$ ,  $\alpha$  eliminato:  $b = -d \sin.(\beta + \varphi + \psi) : \sin.(\beta + \varphi)$ ,  $\beta$  vero eliminato fit:  $b = d \sin.(\varphi - \alpha) : \sin.(\varphi - \alpha - \psi)$  et denique  $\psi$  eliminato  $b = d \sin.(\varphi - \alpha) : \sin.(\beta + \varphi)$ ; in primo igitur casu fit:  $d = b \sin.(\beta + \varphi) : \sin.(\beta + \varphi + \psi)$ , at in secundo,  $d = b \sin.(\varphi - \alpha - \psi) : \sin.(\varphi - \alpha)$ , et in tertio,  $d = b \sin.(\beta + \varphi) : \sin.(\varphi - \alpha)$ ; verum aequatio pro angulo  $D$ , in hanc abit, eliminato  $\alpha$ ,  

$$\text{tang. } \varphi = \frac{-(b \sin. \beta + d \sin. (\beta + \psi))}{b \cos. \beta + d \cos. (\beta + \psi)}, \psi \text{ autem eli-}$$
  
 minato, habetur:  $\text{tang. } \varphi = \frac{b \sin. \beta + d \sin. \alpha}{d \cos. \alpha - b \cos. \beta}$  et de-  
 nique  $\beta$  eliminato, fit:  

$$\text{tang. } \varphi = \frac{b \sin. (\alpha + \psi) + d \sin. \alpha}{d \cos. \alpha + b \cos. (\alpha + \psi)}$$

## Coroll. V.

§. 411. Si angulus  $A$  sit rectus, vel etiam duobus rectis, aequalis cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BCD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:  $b = \frac{d \sin. \varphi \cot. (\beta + \varphi)}{\cos. (\alpha + \beta + \varphi)}$  et  
 consequenter  $d = \frac{b \cos. (\alpha + \beta + \varphi)}{\sin. \varphi \cot. (\beta + \varphi)}$ , expressio  
 pro angulo  $ACB$  in hanc mutatur:  

$$\alpha = \text{ang. } \cos. \frac{d \sin. \varphi \cot. (\beta + \varphi)}{b} - \beta - \varphi. \text{ In ex-}$$
  
 pressio-



preffione tangentis pro angulo  $D$  fit  $m = \pm k$ ,  
 $n = \mp h$ ,  $p = \pm \cos. (\alpha + \beta)$ ,  $q = \mp \sin. (\alpha + \beta)$ ,  
 quare si pro *tang.*  $\phi$  scribatur brevitatis ergo  $t$ , erit  

$$t = \frac{\pm b(pk - hq) \mp dk \pm r((dk \mp b(hq - pk))^2}{\mp 2(dh - b k q)}$$

$$\frac{\mp 4bhp(dh - b k q)}{\mp 2(dh - b k q)}$$
 in qua aequatione valent

omnia signa superiore tam in numeratore quam  
 in denominatore pro positione anguli recti, in-  
 feriora pro positione anguli  $A$  tribus rectis aequa-  
 li. In aequatione quarti gradus pro angulo  $ACD$ ,  
 fit  $m = \pm r$ ,  $n = \mp \sin. \alpha$ ;  $\sin. \psi = \pm 1 = p$ ,  
 $\sin. (\beta + \phi) = x = \pm \cos. \beta$ , et consequen-  
 ter ipsa aequatio:

$$x^4 + \frac{2dhmx^3}{b} + \frac{(d^2h^2 - b^2m^2)x^2}{b^2} + \frac{2dhmx}{b} - \frac{d^2h^2}{b^2} = 0.$$

Coroll. VI.

§. 412. Si angulus  $D$  fit rectus vel tribus  
 rectis aequalis, cadente vertice  $D$  ad sinistram  
 diagonalis intra vel extra triangulum  $ABC$ , et  
 trapezio inverfo prodeunte, fit aequatio pro  
 latere  $BC$ ,  $b = d \cos. (\beta + \psi) : \cos. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)$   
 et pro latere  $CD$ ,  $d = b \cos. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi) :$   
 $\cos. (\beta + \psi)$ . Verum expressio pro angulo  $A$  in

hanc mutatur:  $\text{tang. } \psi = \frac{\mp \cot. \beta (d + b \cos. (\alpha + \beta))}{b \cot. \beta \sin. (\alpha + \beta) - d}$

Expressio pro angulo  $ACB$  in hanc abit:

$\alpha = \text{ang. } \cos. \frac{d \cos. (\beta + \psi)}{b \cos. \beta} - \beta - \psi$ . In aequatione quarti

gradus pro angulo  $ACD$ , fit  $h = \pm 1$ ,  $x = \pm \cos. \beta$ ,

et aequatio fit paullo simplicior talis :

$$x^4 - \frac{2drx^3}{b} + \frac{(d^2 - b^2m^2)x^2}{b^2} + \frac{2dmpx}{b} - \frac{d^2p^2}{b^2} = 0,$$

*Coroll. VII.*

§. 413. Si angulus  $C$  fit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $C$ , infra diagonalem  $BD$ , intra vel extra triangulum  $BAD$ , prodeunte trapezio inverfo, habetur pro latere  $BC$  haec aequatio  $\alpha$  eliminato :

$$b = \frac{\pm d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. (\beta + \phi) \cos. (\phi + \psi)}, \text{ sed } \beta \text{ eliminato ha-}$$

$$\text{betur haec: } b = \frac{\pm d \sin. \phi \cos. (\phi + \psi - \alpha)}{\cos. (\phi - \alpha) \cos. (\phi + \psi)}; \text{ in prio-}$$

$$\text{re casu est latus } CD = d = \frac{\pm b \sin. (\beta + \phi) \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}$$

$$\text{in posteriore } d = \frac{\pm b \cos. (\phi - \alpha) \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \phi \cos. (\phi + \psi - \alpha)}.$$

Expressio pro angulo  $A$  in hanc mutatur :

$$\text{tang. } \psi = \frac{\text{tang. } (\beta + \phi) (b \cot. \phi \mp d)}{\text{tang. } (\beta + \phi) \pm d} \text{ ubi signa su-}$$

periora valent pro uno recto, inferiora pro tribus rectis. In aequatione quadratica pro angulo  $D$  fit  $p = \pm \cos. \psi$ ,  $q = \mp \sin. \psi$ , verum aequatio paululum immutatur hoc modo :

$$\text{tang. } \phi = \frac{\pm b (p k - h q) - d m \pm r ((d m \mp b (h q - p k))^2}{2 (d n \pm b k q)}$$

$$\frac{\pm 4 b h p (b k q \pm d n)}{2 (d n \pm b k q)} \text{ ubi pro positione recti}$$

valent signa superiora, inferiora pro tribus rectis.

*Coroll.*

## Coroll. VIII.

§. 414. Si angulus  $A$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte; fit latus  $BC = b = \frac{d \sin. \varphi}{\sin. (\alpha + \beta + \varphi)}$ , et in

triangulo  $BCD$  prodit analogia trigonometrica  $b : d = \sin. \varphi : \sin. (\alpha + \beta + \varphi)$ ; Si vero angulus  $C$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $CB$ ,  $CD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $ABD$  abeunte, fit latus  $BE = b = \frac{-d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. (\beta + \varphi) \sin. (\varphi + \psi)}$ , unde prodit

haec analogia  $b : \frac{d \sin. \varphi}{\sin. (\beta + \varphi)} = \sin. (\beta + \varphi + \psi) : -\sin. (\varphi + \psi)$ . Priorem analogiam per Trigonometriam, posteriorem per modum, quo ad aequationem perventum fuit, prodire debere constat, quibus igitur aequatio verificatur.

## Scholion II.

§. 415. Si dextrum triangulum cadat intra sinistrum, ut trapezium fiat inversum sive sit partialiter sive totaliter inversum, valet haec aequatio:  $b \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\beta + \varphi - \alpha - \psi) = d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi - \psi)$ ; quod si vero sinistrum intra dextrum cadat, ut trapezium fiat sive partialiter sive totaliter inversum, valet haec aequatio:  $b \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\varphi + \psi + \beta - \alpha) = d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)$ , quare generalis aequatio pro omni trapezio erit talis:  $b \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\beta + \varphi \pm \psi \pm \alpha) = d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi \pm \psi)$ . Ex dictis igitur apparet, si detur species trapezii, quaenam signa sint usurpanda, et quomodo in aequationibus pro lateribus et angulis mutanda.

## CAPUT VIII.

*Continens tria problemata secundae classis  
particularis, sub posteriore principali  
contentae.*

*Problema XXIX.*

Fig. §. 416. In figura quadrilatera proposita  $AB$   
XXIX.  $CD$  inter haec sex: latus  $AB=a$   $AD=c$ , an-  
gulum  $A=\psi$ ,  $D=\phi$ ,  $ACB=\alpha$ , et  $ACD=\beta$ ,  
aequationem invenire

*Solutio.*

Cum fit e solutione problematis XXVI. (§. 377.)

diagonalis  $AC = \frac{c \sin. \phi}{\sin. \beta}$ , et per antecedentia

$\sin. B = -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ ; in triangulo sinistro  
statim pervenio ad hanc analogiam:  $AB :$   
 $\sin. ACB = AC : \sin. B$ , h. e. substitutis symbolis

$a : \sin. \alpha = \frac{c \sin. \phi}{\sin. \beta} : -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ , unde

fit aequatio talis:  $c \sin. \alpha \sin. \phi = -a \sin. \beta$   
 $\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ . Q. E. I.

*Coroll. I.*

§. 417. Ex hac aequatione statim in oculos in-

currit esse latus  $AB = a = \frac{-c \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)}$

et latus  $AD = c = \frac{-a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}$ .

*Coroll.*

## Coroll. II.

§. 418. Cum sit  $\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi) = \frac{-c \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. \beta}$ ,

sequitur esse ipsum angulum

$$\psi = \text{ang.} \sin. \frac{-c \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. \beta} - \beta - \phi - \alpha. \quad \text{Verum}$$

fatis brevis et conciinna habetur aequatio, sinus a se invicem separando: facta igitur separatione et posito ad abbreviandum  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \beta = k$ ,  $\sin. \phi = m$ ,  $\sin. (\alpha + \beta + \phi) = p$ ,  $\cos. (\alpha + \beta + \phi) = q$ ,  $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = r$  ( $1 - x$ ) et operatione ad finem perducta habetur haec aequatio quadratica:

$$x = \frac{-chmq \pm p r (a^2 k^2 - c^2 h^2 m^2)}{ak} = \sin. \psi.$$

## Coroll. III.

§. 419. Pro angulo  $ACB$  obtinendo habetur haec aequatio:

$$\text{tang.} \alpha = \frac{-a \sin. \beta \sin. (\beta + \phi + \psi)}{c \sin. \phi + a \sin. \beta \cos. (\beta + \phi + \psi)}$$

vel etiam haec:

$$\text{tang.} \alpha = \frac{-a \sin. \beta \text{tang.} (\beta + \phi + \psi)}{a \sin. \beta + c \sin. \phi \sec. (\beta + \phi + \psi)};$$

et pro angulo  $D$  habetur haec:

$$\text{tang.} \phi = \frac{-a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \psi)}{c \sin. \alpha + a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)}$$

vel etiam haec altera:

$$\text{tang.} \phi = \frac{-a \sin. \beta \text{tang.} (\alpha + \beta + \psi)}{a \sin. \beta + c \sin. \alpha \sec. (\alpha + \beta + \psi)}$$

hinc erit ipse angulus:

$$\alpha = \text{ang.} \text{tang.} \frac{-a \sin. \beta \text{tang.} (\alpha + \beta + \psi)}{a \sin. \beta + c \sin. \phi \sec. (\beta + \phi + \psi)} \quad \text{et an-}$$

$$\text{gulus } D = \varphi \text{ ang. tang. } \frac{-a \sin. \beta \text{ tang. } (\alpha + \beta + \varphi)}{a \sin. \beta + c \sin. \alpha \sec. (\beta + \varphi + \psi)}$$

Verum ad obtinendum angulum  $A C D$  aequationem in hanc formam transinuto:

$$\frac{2c \sin. \alpha \sin. \varphi + a \cos. (\alpha + \varphi + \psi)}{a} = \cos. (\alpha + 2\beta + \varphi + \psi),$$

unde ad angulum ipsum descendendo obtineo

$$\alpha + 2\beta + \varphi + \psi = \text{ang. cos. } \frac{2c \sin. \alpha \sin. \varphi + a \cos. (\alpha + \varphi + \psi)}{a}$$

et consequenter,

$$\beta = \frac{1}{2} \text{ ang. cos. } \frac{2c \sin. \alpha \sin. \varphi + a \cos. (\alpha + \varphi + \psi)}{a}$$

$$- \frac{1}{2} \alpha - \frac{1}{2} \varphi - \frac{1}{2} \psi.$$

#### Coroll. IV.

§. 420. Si sinistrum aequationis membrum multiplicetur per  $\sin. \beta^2 + \cos. \beta^2 = 1$  ad aequationem respectu anguli  $\beta$  homogeneam reddendam, finibus a se invicem separatis, et ad abbreviandum posito  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \varphi = k$ ,  $\sin. (\alpha + \varphi + \psi) = m$ ,  $\cos. (\alpha + \varphi + \psi) = n$ ,  $\text{tang. } \beta = x$ ; facta substitutione et transpositione, habetur haec aequatio abbreviata:  $(an + chk)x^2 + amx = -chk$ , ex qua reducta obtinetur:  $x = \frac{-am \pm \sqrt{a^2m^2 - 4chk(an + chk)}}{2(an + chk)}$

#### Scholion I.

§. 421. Inter sex casus hujus problematis, qui in aequatione continentur, non dantur nisi duo Tetragonometriae proprii, qui obtinent, quando angulus  $D$ , vel  $ACD$  quaeritur, et in Geometria practica suppeditant problemata nova, tam

tam utilia quam fatis pulchra, horum casuum unius unam, alterius duas dedi solutiones. Caeteri quatuor casus utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subfunt, omnes autem evolvi, quia tum ex aequatione breviter et expedite sequuntur, tum etiam quia solutiones vulgaribus trigonometricis parum vel nihil cedunt.

## Coroll. V.

§. 422. Si anguli  $A$  et  $D$ , sint simul sumti aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ , aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur,  $\psi$  eliminato:

$$a = \frac{c \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. \beta \sin. (\alpha + \beta)} = \frac{c \sin. \alpha \sin. \psi}{\sin. \beta \sin. (\beta + \alpha)}, \phi \text{ eliminato; et pro latere } AD \text{ fit:}$$

$$c = \frac{a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta)}{\sin. \alpha \sin. \phi} = \frac{a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta)}{\sin. \alpha \sin. \psi} \text{ Ve-}$$

rum aequatio pro angulo  $ACB$ , in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{a \sin. \beta^2}{c \sin. \phi - a \sin. \beta \cos. \beta} = \frac{a \text{ tang. } \beta^2}{c \sin. \phi \sec. \beta^2 - a \text{ tang. } \beta}$$

vel etiam angulo  $\phi$  eliminato habetur:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{a \sin. \beta^2}{c \sin. \psi - a \sin. \beta \cos. \beta} = \frac{a \text{ tang. } \beta^2}{c \sin. \psi \sec. \beta^2 - a \text{ tang. } \beta}$$

aequatio prior pro angulo  $ACD$  in hanc mutatur:

$$\beta = \frac{1}{2} \text{ ang. } \cos. \frac{-2c \sin. \alpha \sin. \phi + a \cos. \alpha}{a} - \frac{\alpha}{2}$$

fed in aequatione quadratica coroll. IV. fit,  $m = -h$ , et  $n = -\cos. \alpha$ , et consequenter aequatio paululum

$$\text{in hanc mutatur: } x = \frac{ah \pm \sqrt{(a^2 h^2 - 4chh)(chk - an)}}{2(chh - an)}$$

Quod

Quod si anguli  $C$  et  $D$  simul sumti sint aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $CB$ ,  $AD$ , fit pro latere  $AB$ ,

$$a = \frac{c \sin. \alpha \sin. \varphi}{\sin. \beta \sin. \psi} \text{ et hinc pro latere } AD$$

$$c = \frac{a \sin. \beta \sin. \psi}{\sin. \alpha \sin. \varphi}, \text{ hinc pro angulo } A \text{ habetur:}$$

$$\sin. \psi = \frac{c \sin. \alpha \sin. \varphi}{a \sin. \beta} \text{ et } \psi = \text{ang. sin. } \frac{c \sin. \alpha \sin. \varphi}{a \sin. \beta}.$$

Si anguli diagonaliter oppositi sint aequales duobus rectis ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, fit pro latere  $AB = a = \frac{c \sin. \alpha}{\sin. \beta}$ .

*Coroll. VI.*

§. 423. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$  intra triangulum  $BCD$ , vel etiam extra, ut prodeat trapezium inversum, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{\mp c \sin. \alpha \sin. \varphi}{\sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \varphi)}, \text{ et pro latere } AD \text{ fit}$$

$$c = \frac{\mp a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \varphi)}{\sin. \alpha \sin. \varphi}, \text{ pro angulo } ACB$$

$$\text{fit } \text{tang. } \alpha = \frac{\mp a \sin. \beta \cos. (\beta + \varphi)}{c \sin. \varphi \mp \sin. \beta \sin. (\beta + \varphi)} \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } \alpha = \frac{\mp a \sin. \beta}{c \sin. \varphi \sec. (\beta + \varphi) \mp a \sin. \beta \text{tang. } (\beta + \varphi)},$$

verum pro angulo  $D$  habetur:

$$\text{tang. } \varphi = \frac{\mp a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta)}{c \sin. \alpha \mp a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta)} \text{ vel etiam}$$

*tang.*



$$\begin{aligned} \text{tang. } \phi &= \frac{\mp a \sin. \beta}{c \sin. \alpha \sec. (\alpha + \beta) \mp a \sin. \beta \text{ tang. } (\alpha + \beta)}; \\ \text{pro angulo } ACD \text{ aequatio ita mutatur, ut fiat} \\ \beta &= \frac{1}{2} \text{ ang. sin. } \frac{\mp 2c \sin. \alpha \sin. \phi + a \sin. (\alpha + \phi)}{a} - \frac{\alpha - \phi}{2}; \\ \text{in aequatione quadratica fit, } m &= \pm \cos. (\alpha + \phi) \text{ et} \\ n &= \mp \sin. (\alpha + \phi), \text{ et consequenter aequatio in hanc} \\ \text{mutatur: } x &= \frac{\mp am \pm r(a^2 m^2 - 4ch k(ch k \pm an))^2}{2(ch k \mp an)} \end{aligned}$$

## Coroll. VII.

§. 424. Si angulus  $D$  sit rectus vel tribus rectis aequalis, cadente vertice  $D$  ad sinistram diagonalis  $AC$ , prodeunte trapezio inverfo; aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$\begin{aligned} a &= \frac{-c \sin. \alpha}{\sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)} \text{ et pro latere } AD \\ c &= \frac{-a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{\sin. \alpha} \text{ et pro angulo } A \text{ fit} \\ \psi &= \text{ang. cos. } \frac{-\sin. \alpha}{a \sin. \beta} - \alpha - \beta. \text{ Sed in aequatione} \\ \text{quadratica fit, } m &= \pm 1; \quad p = \pm \cos. (\alpha + \beta), \\ q &= \mp \sin. (\alpha + \beta), \text{ et ipsa aequatio in hanc abit} \\ x &= \frac{ch q \pm p r(a^2 k^2 - c^2 h^2)}{a k}, \text{ pro angulo } A \text{ et } B \text{ fit,} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{tang. } \alpha &= \frac{a \sin. \beta}{a \sin. \beta \text{ tang. } (\beta + \psi) - c \sec. (\beta + \psi)}; \\ \text{denique pro angulo } ACD \text{ habetur:} \\ \beta &= \frac{1}{2} \text{ ang. sin. } \frac{-2c \sin. \alpha + a \sin. (\alpha + \psi)}{a} - \alpha - \psi. \\ &\text{Sed} \end{aligned}$$

Sed in aequatione quadratica fit  $k = \pm 1$ ,  
 $m = \pm \cos.(\alpha + \psi)$ ,  $n = \mp \sin.(\alpha + \psi)$  et aequatio in  
 hanc mutatur:  $x = \frac{-am \pm \sqrt{(a^2 m^2 - 4ch(ch - an))}}{2(ch - an)}$ .

Si angulus  $C$  sit rectus vel etiam duobus rectis  
 aequalis, cadente vertice  $C$  infra diagonalem  
 $BD$ , et trapezio inverso prodeunte; aequatio  
 pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{\pm c \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. \beta \cos. (\phi + \psi)}, \text{ et pro latere } AD \text{ fit,}$$

$$c = \frac{\mp a \sin. \beta \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}, \text{ pro angulo } D,$$

$$\text{tang. } \phi = \frac{a \sin. \beta}{a \sin. \beta \text{ tang. } \psi \pm c \sin. \alpha \sec. \psi},$$

denique pro angulo  $A$  habetur:

$$\psi = \text{ang. cos. } \frac{\mp c \sin. \alpha \sin. \phi}{\alpha \sin. \beta} - \phi. \text{ Sed in}$$

aequatione quadratica fit,  $p = \pm \cos. \phi$ ,  $q = \mp \sin. \phi$   
 $= \mp m$ , quae igitur in hanc mutatur:

$$x = \frac{\pm c m^2 \pm p \sqrt{(a^2 k^2 - c^2 h^2 m^2)}}{ak}. \text{ Si denique}$$

angulus  $B$  ponatur rectus vel etiam tribus rectis  
 aequalis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagona-  
 lis  $AC$  et trapezio inverso prodeunte, fit pro la-

$$\text{tere } AB \text{ a} = \frac{\mp c \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. \beta}, \text{ et hinc pro latere}$$

$$AD \text{ c} = \frac{\mp a \sin. \beta}{\sin. \alpha \sin. \phi}.$$

Coroll.

## Coroll. VIII.

§. 425. Si angulus  $A$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio pro latere  $EB$  in hanc muta-

tur:  $a = \frac{c \sin. \alpha \sin. \varphi}{\sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi)}$  et consequenter fit

latus  $ED = c = \frac{a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta + \varphi)}{\sin. \alpha \sin. \varphi}$ ; pro angulo

$ACB$  fit,  $\tan. \alpha = \frac{a \sin. \beta \sin. (\beta + \varphi)}{c \sin. \varphi - a \sin. \beta \cos. (\beta + \varphi)}$  vel

etiam  $\tan. \alpha = \frac{a \sin. \beta \tan. (\beta + \varphi)}{c \sin. \varphi \sec. (\beta + \varphi) - a \sin. \beta}$ ; pro an-

gulo  $D$  habetur:  $\tan. \varphi = \frac{a \sin. \beta \sin. (\alpha + \beta)}{c \sin. \alpha - a \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta)}$

vel etiam  $\tan. \varphi = \frac{a \sin. \beta \tan. (\alpha + \beta)}{c \sin. \alpha \sec. (\alpha + \beta) - a \sin. \beta}$ ,

haec autem aequatio pro angulo  $D$ , ut et proxime sequens pro angulo  $ACD$ , duo nova ad triangula pertinentia solvunt problemata, quae trigonometricè non solvuntur. Pro angulo  $ACD$  habetur haec expressio:

$\beta = \frac{1}{2} \text{ ang. cos. } \frac{-2c \sin. \alpha \sin. \varphi + a \cos. (\alpha + \varphi) - \alpha - \varphi}{a}$

sed in aequatione quadratica quarti corollarii fit,  $m = -\sin. (\alpha + \varphi)$ ,  $n = -\cos. (\alpha + \varphi)$  et aequatio quadratica in hanc paululum mutatur:

$x = \frac{am \pm \sqrt{(a^2 m^2 - 4chk(chk - an))}}{2(chk - an)}$ . Si an-

gulus  $C$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus

$CB$

$CB$ ,  $CD$  in diagonalem  $BD$ , incidentibus; aequatio pro latere  $EB$  in hanc mutatur:

$$\alpha = \frac{c \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. \beta \sin. (\phi + \psi)} \text{ et hinc } c = \frac{a \sin. \beta \sin. (\phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi},$$

vel etiam accuratius, cum sit  $\sin. \alpha = \sin. \beta$ , erit

$$a = \frac{c \sin. \phi}{\sin. (\phi + \psi)} \text{ et } c = \frac{a \sin. (\phi + \psi)}{\sin. \phi}, \text{ unde sequitur}$$

haec analogia trigonometrica  $a : \sin. \phi = c : \sin. (\phi + \psi)$

fit igitur angulus  $\psi = \text{ang. sin. } \frac{c \sin. \phi}{a} - \phi$ ;

verum aequatio quadratica, cum sit ex hypothesi  $h = k$ ,  $p = -\sin. \phi = -m$ ,  $q = -\cos. \phi$ , in hanc mutatur:

$$x = \frac{m(cq \mp \sqrt{(a^2 - c^2 m^2)})}{a} = \frac{\sin. \phi (c \cos. \phi \mp \sqrt{(a^2 - c^2 \sin^2 \phi)})}{a};$$

valoribus restitutis pro angulo  $D$  habetur haec

$$\text{expressio: } \text{tang. } \phi = \frac{a \sin. \beta \sin. \psi}{c \sin. \alpha - a \sin. \beta \cos. \psi}, \text{ vel etiam}$$

$$\text{haec: } \text{tang. } \phi = \frac{a \sin. \beta \text{ tang. } \psi}{c \sin. \alpha \sec. \psi - a \sin. \beta} = \frac{a \text{ tang. } \psi}{c \sec. \psi - a}$$

### Scholion II.

§. 426. Si trapezium sit five partialiter five totaliter inversum, ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , valet haec aequatio:  $c \sin. \alpha \sin. \phi = a \sin. \beta \sin. (\beta + \phi - \alpha - \psi)$ . Si vero sit five partialiter five totaliter inversum, ut latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , valet haec aequatio:  $c \sin. \alpha \sin. \phi = a \sin. \beta \sin. (\beta + \phi + \psi - \alpha)$ ; aequatio igitur generalis haec est:  $c \sin. \alpha \sin. \phi = \mp a \sin. \beta \sin. (\beta + \phi \pm \psi \pm \alpha)$ .

Proble-

## Problema XXX.

§. 427. In figura quadrilatera proposita *ABCD* inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $AD=c$ ,  $CD=d$ , angulum  $A=\psi$ ,  $ACB=\alpha$ ,  $ACD=\beta$ ; aequationem invenire.

Fig.  
XXX.

## Solutio.

1) Ab angulo  $D$  in diagonalem  $AC$  demissum perpendicularum  $Dd$ , est per solutionem problematis XXVII. (§. 393.)  $= d \sin. \beta$ , et segmentum  $Cd = d \cos. \beta$ , segmentum  $Ad = r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$  et hinc tota diagonalis longitudo  $= d \cos. \beta + r(c^2 + d^2 \sin. \beta)$  praeterea

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. \psi}{c},$$

$$\text{et } \cos. CAB = \frac{\cos. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \sin. \psi}{c}.$$

2) Ex his et ex sinu cosinuque anguli  $ACB$  formo sinum anguli tertii  $B$  eritque

$$\begin{aligned} \sin. B &= \frac{\sin. \alpha \cos. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \alpha \sin. \beta \sin. \psi}{c} \\ &+ \frac{\cos. \alpha \sin. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \cos. \alpha \sin. \beta \cos. \psi}{c} \\ &= \frac{\sin. (\alpha + \psi) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. (\alpha + \psi)}{c}. \end{aligned}$$

His factis in triangulo sinistro pervenio ad hanc analogiam,  $AB : \sin. ACB = AC : \sin. B$ , h. e.

$$a : \sin. \alpha = d \cos. \beta + r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) : \frac{\sin. (\alpha + \psi) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. (\alpha + \psi)}{c},$$

c

T

et

et consequenter ad hanc aequationem pervenitur:  $ad \sin. \beta \cos. (\alpha + \psi) + c d \sin. \alpha \cos. \beta = (a \sin. (\alpha + \psi) - c \sin. \alpha) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ . Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 428. Ex hac aequatione facillime obtinetur: latus  $AB = a =$

$$\frac{c \sin. \alpha (r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}{\sin. (\alpha + \psi) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. (\alpha + \psi)}$$

nec non latus  $CD = d =$

$$\frac{c (a \sin. (\alpha + \psi) - c \sin. \alpha)}{r (a^2 \sin. \beta^2 \pm 2 a c \sin. \alpha \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi) + c^2 \sin. \alpha^2)}$$

Pro inveniendō latere  $AD$ , sit ad abbreviandum  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = p$ ,  $\cos. (\alpha + \psi) = q$ , factis substitutionibus proveniet haec aequatio:  $admq + cdhn = (ap - ch) r (c^2 - d^2 m^2)$ , ex qua operatione absoluta, provenit haec aequatio quarti gradus pro inveniendā  $c$ , posito ad abbreviandum  $mp - nq = -\cos. (\alpha + \beta + \psi) = k$ , 
$$\frac{c^4 - 2apc^3 + (a^2p^2 - d^2)c^2 - 2ad^2mkc - a^2d^2m^2}{h^2} = 0.$$

## Coroll. II.

§. 429. pro inveniendō angulo  $ACB$  habetur haec aequatio:

$$\frac{a (\sin. \psi r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. \psi)}{(c - a \cos. \psi) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d (c \cos. \beta - a \sin. \beta \sin. \psi)}$$

Pro inveniendō angulo  $A$ , sit ad abbreviandum  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = x$ ,  $\cos. (\alpha + \psi) = r (1 - x^2) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) = M$ , et factis

factis substitutionibus et transpositione, habetur haec aequatio:  $adm\sqrt{1-x^2}=Max-Mch-cdh n$ , ex qua operatione absoluta, obtinetur:

$$x = \frac{-Mh(M+dn) \pm \sqrt{a^2 d^2 m^2 - c^2 h^2 (M+dn)^2}}{ac}$$

hinc ad angulum ipsum facile descenditur, a quo  $\alpha'$  subtracto innotescit angulus  $\psi$ . Sit ad abbreviandum  $\sin.(\alpha+\psi)=m$ ,  $\cos.(\alpha+\psi)=n$ ,  $\sin.\alpha=h$ ,  $am-ch=M$ , et  $\text{tang.}\beta=t$ , pro inveniendō angulo  $ACD$ , facta substitutione et operatione absoluta, habetur haec aequatio:

$$t = \frac{-ac d^2 h n \pm M c \sqrt{a^2 d^2 n^2 + (M^2 - d^2 h^2)(d^2 - c^2)}}{a^2 d^2 n^2 + M^2 (d^2 - c^2)}$$

### Scholion I.

§. 430. Inter sex illos casus qui in aequatione continentur, sunt tres Tetragonometriae proprii, qui obtinent, quando una trium determinationum in triangulo dextro quaeritur; pro latere  $CD$  inveniendō solutionem dedi per aequationem quadraticam simplicem; pro angulo  $ACD$  aequationem quadraticam affectam tangentialem; lateris  $AD$  inventionem ad aequationem quarti gradus perduxī. Singuli casus constituunt in Geometria practica problema novum, cujus pulchritudo cum utilitate certat. Caeteri tres casus utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricae fere facilius et brevius expediantur, quorum tamen solutiones dedi, quia ex aequatione haud difficulter sequuntur.

## Coroll. III.

§. 431. Si anguli diagonaliter oppositi sint aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile; aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{c \sin. \alpha (r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}{\sin. \beta (r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}, \text{ quae igitur}$$

tur dividendo in hanc abit:  $a = \frac{c \sin. \alpha}{\sin. \beta}$ . Verum

$$\text{aequatio pro latere } CD, \text{ fit } d = \frac{c(a \sin. \beta - c \sin. \alpha)}{a \sin. \beta \pm c \sin. \alpha},$$

quamobrem, siquidem terminus aequationis generalis intermedius denominatoris sub signo radicali sit affirmativus, sequitur fore  $d = c$ , et triangulum  $ADC$  aequicrurum. In aequatione quarti gradus pro latere  $AD$ , fit  $p = m$ , et  $k = +1$ , quae igitur paululum in hanc mutatur:

$$\frac{c^4 - 2apc^3 + (a^2p^2 - d^2)c^2 - 2ad^2pc - a^2d^2p^2}{h} = 0.$$

## Coroll. IV.

§. 432. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, pro latere  $AB$  aequatio in hanc mutatur:

$$a = \frac{c \sin. \alpha (r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}{\cos. \alpha r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d \sin. \beta \sin. \alpha} \text{ vel etiam } a = \frac{c \tan. \alpha (r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}{r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d \sin. \beta \tan. \alpha}; \text{ pro latere } CD \text{ fit:}$$

$$d = \frac{c(\pm a \cos. \alpha - c \sin. \alpha)}{r(a^2 \sin. \beta^2 \mp 2ac \sin. \alpha \sin. \beta (\alpha + \beta) + c^2 \sin. \alpha^2)}; \text{ In}$$



In aequatione quarti gradus pro latere  $AD$  fit  $p = \pm \cos. \alpha$ ,  $q = \mp \sin. \alpha = \mp h$ , et  $k = \mp \sin. (\alpha + \beta)$ , quare terminus aequationis secundus et quartus utrumque signum accipit, et aequatio scribitur hoc modo :

$$c^4 \mp \frac{2apc^3}{h} + \frac{(a^2p^2 - d^2)c^2}{h^2} \pm \frac{2ad^2mke}{h} - \frac{a^2d^2m^2}{h^2} = 0.$$

Aequatio pro angulo  $ACB$  in hanc mutatur :

$$\text{tang. } \alpha = \frac{a\sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)}}{c\sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} + d(c \cos. \beta \mp a \sin. \beta)}$$

In aequatione pro angulo  $ACD$  fit,  $m = \pm \cos. \alpha$ ,  $n = \mp \sin. \alpha = \mp h$ , et aequatio in hanc paululum immutatur :

$$t = \frac{\pm acd^2h^2 \pm Mc\sqrt{(a^2d^2h^2 + (M^2 - d^2h^2)(d^2 - c^2))}}{a^2d^2h^2 + M^2(d^2 - c^2)}$$

Coroll. V.

§. 433. Si angulus  $C$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $C$  infra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur,  $\alpha$  eliminato :

$$a = \frac{c \cos. \beta (\sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} + d)}{\cos. (\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} \pm d \sin. \beta \sin. (\psi - \beta)}$$

sed  $\beta$  eliminato :

$$a = \frac{c \text{ tang. } \alpha (\sqrt{(c^2 - d^2 \cos. \alpha^2)} \mp d)}{\sin. (\alpha + \psi) \sec. \alpha \sqrt{(c^2 - d^2 \cos. \alpha^2)} \mp d \cos. (\alpha + \psi)}$$

Verum pro latere  $CD$  aequatio in hanc abit :

$$d = \frac{c(a \sin. (\alpha + \psi) - c \sin. \alpha)}{\sqrt{(a^2 \cos. \alpha^2 \mp 2ac \sin. \alpha \cos. \alpha \sin. \psi + c^2 \sin. \alpha^2)}}$$

fed  $\alpha$  eliminato habetur :

$$d = \frac{\pm c (a \cos. (\psi - \beta) - c \cos. \beta)}{r (a^2 \sin. \beta^2 \mp 2 a c \sin. \beta \cos. \beta \sin. \psi + c^2 \cos. \beta^2)}$$

In aequatione quarti gradus fit,  $h = \pm \sin. \psi$ ,  
 $h = \pm n$ , et aequatio in hanc mutatur :

$$c^4 \mp 2 a p c^3 + \frac{(a^2 p^2 - d^2) c^2}{n^2} - \frac{2 a d^2 m k c}{n} - \frac{a^2 d^2 m^2}{n^2} = 0.$$

et in aequatione pro angulo  $A$  fit,  $h = \pm n$ ,  
 quae nihil mutatur, nisi quod priori termino  
 dextri membri signum utrumque praeponatur,

### Coroll. VI.

§. 434. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duo-  
 bus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  
 $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  
 $BCD$  abeunte ; aequatio pro  $AB$  segmento  
 in hanc mutatur :

$$a = \frac{c \tan g. \alpha (r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}{\tan g. \alpha r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta}$$

Verum aequatio pro latere  $CD$  in hanc transit :

$$d = \frac{(a + c) c \sin. \alpha}{r (a^2 \sin. \beta^2 \mp 2 a c \sin. \alpha \sin. \beta \cos. (\alpha + \beta) + c^2 \sin. \alpha^2)}$$

fed in aequatione quarti gradus pro latere  $AD$   
 fit,  $p = -h$ , et  $k = -\cos. (\alpha + \beta)$ , consequenter aequa-  
 tio in hanc paullo simpliciore transformatur :

$$c^4 + 2 a c^3 + \frac{(a^2 - d^2) c^2}{h} + \frac{2 a d^2 m k c}{h^2} - \frac{a^2 d^2 m^2}{h^2} = 0 ;$$

et aequatio pro angulo  $ACB$  in hanc abit :  
 $\tan g. \alpha = a d \sin. \beta : (a + c) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + c d \cos. \beta$ .  
 In aequatione pro angulo  $ACD$  fit,  $m = -h$ ,  
 $n = -\cos. \alpha$ ,  $M = -\sin. \alpha (a + c) = -h (a + c)$ ,  
 quae

quae igitur in hanc paululum mutatur :

$$t = \frac{ac d^2 h n \pm M c \mathcal{V}(a^2 d^2 n^2 + (M^2 - d^2 h^2)(d^2 - c^2))}{a^2 d^2 n^2 + M^2(d^2 - c^2)}$$

*Coroll. VII.*

§. 435. Si angulus  $C$  sit aequalis duobus rectis lateribus  $CB$ ,  $CD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BAD$  abeunte; aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur  $\alpha$  eliminato :

$$a = \frac{c \sin. \beta (\mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta)}{\sin. (\psi - \beta) \mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \cos. (\psi - \beta)}$$

sed  $\beta$  eliminato habetur :

$$a = \frac{c \sin. \alpha (\mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \alpha^2) - d \cos. \alpha)}{\sin. (\alpha + \psi) \mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \alpha^2) - d \sin. \alpha \cos. (\alpha + \psi)}$$

Verum aequatio pro latere  $CD$  in hanc mutatur :

$$d = \frac{c(\alpha \sin. (\alpha + \psi) - c \sin. \alpha)}{\sin. \alpha \mathcal{V}(a^2 + c^2 \pm 2ac \cos. \psi)}, \text{ sed } \alpha \text{ eliminato :}$$

$$d = \frac{c(\alpha \sin. (\psi - \beta) - c \sin. \beta)}{\sin. \beta \mathcal{V}(a^2 + c^2 \pm 2ac \cos. \psi)}. \text{ In aequatione}$$

quarti gradus fit,  $h = m$ ,  $k = \cos. \psi$ , quae igitur in hanc paullo simpliciores mutatur :

$$c^4 - \frac{2apc^3}{h} + \frac{(a^2p^2 - d^2)}{h^2} c^2 + 2ad^2k c - a^2d^2 = 0;$$

denique in aequatione pro angulo  $A$  fit etiam  $h = m$ , quae in hanc mutatur :

$$x = \frac{h}{ac} (-MCM + dn) \pm \mathcal{V}(a^2d^2 - c^2(M + dn)^2).$$

## Scholion II.

§. 436. Positione in penultimo corollario adhibita, solvuntur tria problemata nova, triangula spectantia, quorum primum obtinet, si quaeratur angulus  $ECD$ , secundum, si latus  $CD$ , et tertium, si segmentum  $DE$ ; in primo casu in triangulo totali dantur duo latera et angulus partialis  $ECB$ , in secundo casu latus et angulus oppositus, in tertio casu latus et angulus adiacens et pars  $BE$  lateris  $BD$ , sed in utroque triangulo partiali dantur duo tantum. Positione vero in ultimo corollario adhibita unum ad triangula spectans novum resolvitur problema, quando quaeritur latus  $AD$ , sive ad triangulum totale  $ABD$ , sive parziale  $AED$  referatur, cum in hoc non dentur nisi duo, nec in illo nisi duo et segmentum  $ED$  lateris  $BD$ ; hi quatuor casus aliis methodis, quam tetragonometricis vix solvuntur. At caeteri casus, etiam si nova quadam ratione tetragonometrica solvantur, tamen vulgaribus methodis trigonometricis etiam expediuntur.

## Coroll. VIII.

§. 437. Duo dantur casus in quibus aequatio pro angulo  $ACD$  fit rationalis, unus si sit  $c=d$ , in quo fit,  $\text{tang. } \beta = \frac{c(-dh \pm (am - ch))}{adn}$ , alter si sit  $M=dh$  et consequenter  $a = \frac{h(c+d)}{m}$  sive  $a:c+d = \sin. \alpha : \sin. (\alpha + \psi)$ , in quo fit:  $\text{tang. } \beta = \frac{acd n (-dh \pm (am - ch))}{a^2 d^2 n^2 + (am - ch)^2 (d^2 - c^2)}$ .

Schol.

## Scholion III.

§. 438. Si trapezium ita sit five partialiter five totaliter inverfum, ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , valet haec aequatio:  $(a \sin. (\alpha + \psi) - c \sin. \alpha) \mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) = c d \sin. \alpha \cos. \beta - a d \sin. \beta \cos. (\alpha - \psi)$ . Sin autem ita sit five partialiter five totaliter inverfum, ut latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , valet haec aequatio:  $(a \sin. (\alpha - \psi) - c \sin. \alpha) \mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) = c d \sin. \alpha \cos. \beta - a d \sin. \beta \cos. (\alpha - \psi)$ , consequenter aequatio generalis in hoc casu pro omni trapezio est hujusmodi:  $(a \sin. (\alpha \pm \psi) - c \sin. \alpha) \mathcal{V}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) = c d \sin. \alpha \cos. \beta \pm a d \sin. \beta \cos. (\alpha \pm \psi)$ .

## Problema XXXI.

§. 439. In figura quadrilatera proposita Fig. XXXI.  
 $ABCD$  inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $CD=d$ ,  
 angulum  $A=\psi$ ,  $D=\phi$ ,  $ACB=\alpha$ ,  $ACD=\beta$ ;  
 aequationem invenire

## Solutio.

Cum sit per antecedentia  $AC = \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi)}$

et  $\sin. B = -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ ; in triangulo sinistro pervenio statim ad hanc analogiam  $AB$ :  
 $\sin. ACB = AC : \sin. B$ , h. e. symbolis substitutis

$$a : \sin. \alpha = \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi)} : -\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi) \text{ et}$$

consequenter ad hanc aequationem:  $d \sin. \alpha \sin. \phi = -a \sin. (\beta + \phi) \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)$ . Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 440. Ex hac aequatione statim in ipsos oculos incurrit esse:

$$\text{latus } AB = a = \frac{-d \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi) \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)} \text{ et}$$

$$\text{latus } DC = d = \frac{-a \sin. (\beta + \phi) \sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}$$

ad angulum  $A$  obtinendum erit:

$$\sin. (\alpha + \beta + \phi + \psi) = \frac{-d \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. (\beta + \psi)} \text{ et consequen-}$$

$$\text{ter } \psi = \text{ang. } \sin. \frac{-d \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. (\beta + \phi)} - \alpha - \beta - \phi.$$

Verum sinus a se invicem separando alia solutio obtinetur; nam facta separatione et posito ad abbreviandum  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \phi = k$ ,  $\sin. (\beta + \phi) = m$ ,  $\sin. (\alpha + \beta + \phi) = p$ , et  $\cos. (\alpha + \beta + \phi) = q$ ,  $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = r(1 - x^2)$ , erit facta transpositione haec aequatio abbreviata:  $d h k + a m q x = -a m p r(1 - x^2)$  ex qua operatione ad finem perducta obtinetur haec aequatio quadratica affecta:

$$x = \frac{-d h k q \mp p r(a^2 m^2 - d^2 h^2 k^2)}{a m} = \sin. \psi.$$

## Coroll. II.

§. 441. Pro angulo  $ACB$  obtinendo habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{-a \sin. (\beta + \phi) \sin. (\beta + \phi + \psi)}{d \sin. \phi + a \sin. (\beta + \phi) \cos. (\beta + \phi + \psi)}$$

vel etiam haec:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{-a \text{ tang. } (\beta + \phi + \psi)}{a + d \sin. \phi \sec. (\beta + \phi + \psi) \cos. (\beta + \phi)}$$

Ad

Ad angulum  $ACD$  obtinendum aequationem in hanc formam transundo:  $2 d \sin. \alpha \sin. \varphi + a \cos. (\alpha + \psi) = a \cos. (\alpha + \psi + 2 \beta + 2 \varphi)$  unde hanc solutionem consequor:

$$\beta = \frac{1}{2} \text{ang. cos.} \frac{2 d \sin. \alpha \sin. \varphi + a \cos. (\alpha + \psi) - \alpha - 2 \varphi - \psi}{a} \frac{2}{2}$$

Alia solutio obtinetur sinistro aequationis membro per  $\sin. (\beta + \varphi)^2 + \cos. (\beta + \varphi)^2 = 1$  multiplicato, ad aequationem respectu anguli  $\beta + \varphi$  homogeneam reddendam, et posito ad abbreviandum  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \varphi = k$ ,  $\sin. (\alpha + \psi) = m$ ,  $\cos. (\alpha + \psi) = n$ , et  $\text{tang.} (\beta + \varphi) = t$ , sic enim facta separatione, substitutione, transpositione et divisione, prodit  $(an + d h k) t^2 + a m t = -d h k$ , ex qua operatione absoluta obtinetur, haec aequatio:

$$t = \frac{-a m \pm \sqrt{(a^2 m^2 - 4 d h k (an + d h k))}}{2 (an + d h k)} = \text{tang.} (\beta + \varphi)$$

hinc ad angulum  $\beta + \varphi$  facile descenditur, unde subtracto angulo dato  $\varphi$  relinquitur quaesitus  $\beta$ .

### Scholion I.

§. 442. Alia solutio haberetur, si sinistrum aequationis membrum per  $\sin. \beta^2 + \cos. \beta^2$ , multiplicaretur, ad aequationem respectu anguli  $\beta$  homogeneam obtinendam, et  $\sin. \beta$  et  $\cos. \beta$  in dextro membro a caeteris separantur, haec autem, quia prolixior evadit, studio brevitatis omittitur. Quod si vero sinistrum aequationis membrum non multiplicetur per  $\sin. (\beta + \varphi)^2 + \cos. (\beta + \varphi)^2$ , maneant vero nomina sinuum ad abbreviandum prius data, sitque  $\sin. (\beta + \varphi) = x$ , et  $\cos. (\beta + \varphi) = \sqrt{1 - x^2}$ ; ad hanc aequationem quadra-

quadraticam, duplici signo radicali affectam, et priore complicationem pervenio :

$$x = \frac{r(am^2 - 2dhkn + m\sqrt{a^2m^2 - 4dhk(dhk + an)})}{r(2a)}$$

*Coroll. III.*

§. 443. Pro inveniendō angulo  $D$ , sit ad abbreviandum  $\sin. \alpha = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\sin. (\alpha + \beta + \psi) = p$ ,  $\sin. (\alpha + 2\beta + \psi) = r$ , —  $\cos. (\alpha + 2\beta + \psi) = s$ ,  $\sin. \phi = x$ , facta substitutione et omni operatione absoluta, ad hanc aequationem quarti gradus pervenitur:  $x^4 + \frac{2dhs}{a}x^3 + \frac{(d^2h^2 + 2mps - r^2)}{a^2}x^2 + \frac{2dhmp}{a}x + m^2p^2 = 0$ .

$$x^2 + \frac{2dhmp}{a}x + m^2p^2 = 0.$$

*Scholion II.*

§. 444. Inter sex casus qui aequatione continentur; duo sunt Tetragonometriae proprii, quā obtinent, quando ex angulis  $D$  vel  $ACD$  inveniendis figura construenda proponitur, et in Geometria practica suppeditant duo problemata nova, utilia et satis elegantia. Caeteri casus quatuor, utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt. Verum solutiones pro lateribus tetragonometricae, vulgaribus trigonometricis vix cedunt, nec pro angulis  $A$ , et  $ACB$ , datae trigonometricis multum post ponendae.

*Coroll. IV.*

§. 445. Si anguli  $A$  et  $D$  simul sumti sint aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium paral-



parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$ , aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{d \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. (\alpha + \beta) \sin. (\beta + \phi)}, \text{ et pro latere}$$

$$DC = d = \frac{a \sin. (\alpha + \beta) \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}; \text{ aequatio}$$

pro angulo  $ACB$  in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{a \sin. \beta \sin. (\beta + \phi)}{d \sin. \phi - a \cos. \beta \sin. (\beta + \phi)}$$

$$= \frac{a \text{ tang. } \beta}{d \sin. \phi \sec. \beta \cos. \sec. (\beta + \phi) - a}.$$

Pro angulo  $ACD$  aequatio prior in hanc mutatur:

$$\beta = \frac{1}{2} \text{ ang. } \cos. \frac{-2 \lambda \sin. \alpha \sin. \phi - a \cos. (\alpha + \phi) - \alpha - \phi}{a} \quad \frac{2}{2}$$

at aequationis posterioris forma externa invariata manet. Si anguli  $D$  et  $C$ , simul sumti duobus rectis aequales ponantur, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ ; aequatio pro

latere  $AB$  in hanc abit:  $\sin. \alpha \sin. \phi$ ,  $\psi = a = \frac{d \sin. \phi}{\sin. \psi}$

et pro latere  $DC = d = \frac{a \sin. \psi}{\sin. \phi}$ , et consequenter

pro angulo  $A$  fit,  $\psi = \text{ang. } \sin. \frac{d \sin. \phi}{a}$ ; ex aequa-

tione quadratica pro angulo  $A$  data idem elicetur. Quod si anguli diagonaliter oppositi  $A$  et  $C$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, habetur

pro latere  $AB = a = \frac{d \sin. \alpha}{\sin. (\beta + \phi)}$ , et latere

$DC$

$$DC = d = \frac{a \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \alpha} \text{ et hinc elicitur pro ob-}$$

$$\text{tinende angulo } D, \varphi = \text{ang. fin. } \frac{d \sin. \alpha}{a} - \beta.$$

Coroll. V.

§. 446. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$  et trapezio inverfo prodeunte;

$$\text{habetur pro latere } AB, a = \frac{\mp d \sin. \alpha \sin. \varphi}{\sin. (\beta + \psi) \cos. (\alpha + \beta + \varphi)}$$

$$\text{et pro latere } CD, d = \frac{\mp a \sin. (\beta + \varphi) \cos. (\alpha + \beta + \varphi)}{\sin. \alpha \sin. \varphi},$$

pro angulo  $A$  et  $B$  habetur:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{\mp a \sin. (\beta + \varphi) \cos. (\beta + \varphi)}{d \sin. \varphi \mp a \sin. (\beta + \varphi)^2} \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } \alpha = \frac{\mp a \cos. (\beta + \varphi)}{d \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi) \mp a \sin. (\beta + \varphi)},$$

pro angulo  $ACD$ , fit ex priori aequatione:

$$\beta = \frac{1}{2} \text{ang. fin. } \frac{\mp 2 d \sin. \alpha \sin. \varphi + a \sin. \alpha - \alpha - 2 \varphi}{a},$$

sed in altera aequatione quadratica fit  $m = \pm \cos. \alpha$ ,  $n = \mp \sin. \alpha = \mp h$ , et aequatio in hanc paululum

$$\text{mutatur: } t = \frac{\mp a m \pm r (a^2 m^2 - 4 d h^2 k (d k \mp a))}{2 h (d k \mp a)}.$$

Denique in aequatione pro angulo  $D$ , fit,  $p = \pm \cos. (\alpha + \beta)$ ,  $r = \pm \cos. (\alpha + 2 \beta)$ ,  $s = \mp \sin. (\alpha + 2 \beta)$ , quare aequatio quoad signum, termini secundi mutatur hoc modo:

$$x^4 - \frac{2 d h s}{a} x^3 + \frac{(d^2 h^2 + 2 m p s - r^2)}{a^2}$$

$$x^2 + \frac{2 d h m p}{a} x + m p^2 = 0.$$

Coroll.

## Coroll. VI.

§. 447. Si ponatur angulus  $D$  rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $D$  ad finistram diagonalis et trapezio inverso prodeunte, expressio pro latere  $AB$  in hanc abit:

$$a = \frac{\mp d \sin. \alpha}{\cos. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)}, \text{ et pro latere } DC$$

$$d = \frac{\mp a \cos. \beta \cos. (\alpha + \beta + \psi)}{\sin. \alpha}, \text{ pro angulo } A$$

aequatio prior in hanc mutatur:

$$\psi = \text{ang. cos.} \frac{\mp d \sin. \alpha}{a \cos. \beta} - \alpha - \beta, \text{ sed in po-}$$

steriore quadratica fit,  $k = \pm 1$ ,  $m = \pm \cos. \beta$ ,  $p = \pm \cos. (\alpha + \beta)$ ,  $q = \mp \sin. (\alpha + \beta)$ , quae igitur in hanc paululum immutatur:

$$x = \frac{\pm d h q \mp p r (a^2 m^2 - d^2 h^2)}{a m}. \text{ Verum aequatio}$$

pro angulo  $ACB$  in hanc abit:

$$\text{tang. } \alpha = \frac{a \cos. \beta \cos. (\beta + \psi)}{a \cos. \beta \sin. (\beta + \psi) \mp d}$$

$$= \frac{a \text{ tang. } (\beta + \psi) \mp d \sec. \beta \sec. (\beta + \psi)}{a}$$

aequatio pro angulo  $ACD$  in hanc transformatur:

$$\beta = \frac{1}{2} \text{ang. sin.} \frac{-2 d \sin. \alpha \mp a \cos. (\alpha + \psi) - \alpha - \psi}{a}$$

sed in altera aequatione quadratica fit,  $k = \pm 1$ , quae in hanc paululum immutatur:

$$\cos. \beta = \frac{a m \mp r (a^2 m^2 - 4 d h (d h \pm a n))}{2 (a n \pm d h)}$$

Coroll.

## Coroll. VII.

§. 448. Quod si angulus  $C$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente  $C$ , infra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverſo prodeunte, aequatio pro latere  $AB$ , in hanc mutatur:

$$a = \frac{\mp d \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi) \cos. (\phi + \psi)} = \frac{\mp d \cos. \beta \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi) \cos. (\phi + \psi)}$$

$$= \frac{\mp d \sin. \alpha \sin. \phi}{\cos. (\phi - \alpha) \cos. (\phi + \psi)}, \text{ in uno caſu } \alpha, \text{ altero } \beta$$

eliminato, conſequenter  $CD$  fit in primo caſu

$$d = \frac{\mp a \sin. (\beta + \phi) \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}, \text{ in ſecundo caſu,}$$

$$d = \frac{\mp a \sin. (\beta + \phi) \cos. (\phi + \psi)}{\cos. \beta \sin. \phi}, \text{ et in tertio,}$$

$$d = \frac{\mp a \cos. (\phi - \alpha) \cos. (\phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}, \text{ hinc ſequitur}$$

fore pro angulo  $A$  ex aequatione priorē:

$$\psi = \text{ang. cos. } \frac{\mp d \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. (\beta + \phi)} - \phi \text{ vel etiam}$$

$$\psi = \text{ang. cos. } \frac{\mp d \cos. \beta \sin. \phi}{a \sin. (\beta + \phi)} - \phi$$

$$= \text{ang. cos. } \frac{\mp d \sin. \alpha \sin. \phi}{a \cos. (\phi - \alpha)} - \phi. \text{ Sed in}$$

aequatione quadratica fit,  $p = \pm \cos. \phi$ ,  $q = \mp \sin. \phi = \mp k$ , quae igitur in hanc paulu-

$$\text{lum mutatur: } x = \frac{\pm d h k^2 \mp p r (a^2 m^2 - d^2 h^2 k^2)}{a m}.$$

Sed in aequatione quarti gradus pro angulo  $D$ , fit  $p = \pm \cos. \psi$ ,  $r = \pm \cos. (\beta + \psi)$ ,  $f = \pm \sin. (\beta + \phi)$ , quae igitur quoad ſigna paululum mutatur in ſequen-

$$\text{sequentem } x^4 \pm \frac{2dhx^3}{a} + \frac{(d^2h^2 - 2mps - r^2)}{a^2} \\ \pm \frac{2dhmpx}{a} + m^2p^2 = 0.$$

Coroll. VIII.

§. 449. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AD$ ,  $AB$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, habetur pro lateris  $BD$  segmento  $EB$  haec aequatio:

$$a = \frac{d \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi) \sin. (\alpha + \beta + \phi)} \text{ et hinc pro latere } CD, \\ d = \frac{a \sin. (\beta + \phi) \sin. (\alpha + \beta + \phi)}{\sin. \alpha \sin. \phi}. \text{ Pro angulo } ACB \\ \text{habetur haec:}$$

$$\text{tang. } \alpha = \frac{a \sin. (\beta + \phi)^2}{d \sin. \phi - a \sin. (\beta + \phi) \cos. (\beta + \phi)} \text{ vel etiam} \\ a$$

$$\text{tang. } \alpha = \frac{d \sin. \phi \operatorname{cosec}. (\beta + \phi)^2 - a \cot. (\beta + \phi)}{d \sin. \phi - a \sin. (\beta + \phi) \cos. (\beta + \phi)} \\ \text{aequatio prior pro angulo } ACD \text{ in hanc mutatur:} \\ \beta = \frac{1}{2} \text{ ang. } \cos. \frac{-2d \sin. \alpha \sin. \phi + a \cos. \alpha - \alpha - 2\phi}{a} \quad 2$$

et cum sit  $m = -\sin. \alpha = -h$ , et  $n = -\cos. \alpha$ , posterior quadratica fit:

$$t = \frac{ah \pm \sqrt{(a^2h^2 - 4dhk(dhk - an))}}{2(dhk - an)}. \text{ In aequa-}$$

tione quarti gradus pro angulo  $D$  fit,  $p = -\sin. (\alpha + \beta)$ ,  $r = -\sin. (\alpha + 2\beta)$ ,  $f = +\cos. (\alpha + 2\beta)$ , quae igitur quoad signa paululum in hanc mutatur:  $x^4 - \frac{2dhx^3}{a} + \frac{(d^2h^2 - 2mps - r^2)}{a^2} x^2 - \frac{2dhmpx}{a} + m^2p^2 = 0.$

U

Coroll.

## Coroll. IX.

§. 450. Si angulus  $C$  fit aequalis duobus rectis, lateribus  $CB, CD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BAD$  abeunte; aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{d \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi) \sin. (\phi + \psi)} = \frac{d \sin. \beta \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi) \sin. (\phi + \psi)}$$

$$= \frac{d \sin. \alpha \sin. \phi}{\sin. (\phi - \alpha) \sin. (\phi + \psi)}, \text{ angulis } \alpha \text{ et } \beta \text{ sigil-$$

latim eliminatis, hinc pro lateris  $BD$  segmento

$$ED \text{ habetur: } d = \frac{a \sin. (\beta + \phi) \sin. (\phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi} \text{ vel etiam}$$

$$d = \frac{a \sin. (\beta + \phi) \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \beta \sin. \phi} = \frac{a \sin. (\phi - \alpha) \sin. (\phi + \psi)}{\sin. \alpha \sin. \phi},$$

igitur pro angulo  $A$  fit:

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{d \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. (\sin. \beta + \phi)} - \phi \text{ vel etiam}$$

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{d \sin. \beta \sin. \phi}{a \sin. (\beta + \phi)} - \phi$$

$$= \text{ang. sin.} \frac{d \sin. \alpha \sin. \phi}{a \sin. (\phi - \alpha)} - \phi. \text{ Sed in}$$

aequatione quadratica fit,  $p = -k$ ,  $q = -\cos. \phi$ , quae igitur in hanc perparum mutatur:

$$x = \frac{k}{am} (dhq \mp r (a^2 m^2 - d^2 h^2 k^2)), \text{ vel etiam}$$

$$x = \frac{dhkq \mp k r (a^2 m^2 - d^2 h^2 k^2)}{am}. \text{ Denique in}$$

aequatione quarti gradus pro angulo  $D$  fit,  $p = -\sin. \psi$ ,  $f = +\cos. (\beta + \psi)$ ,  $r = -\sin. (\beta + \psi)$ , forma vero aequationis erit eadem cum illa corollarii praecedentis,

Schol.

## Scholion III.

§. 451. Per positionem in octavo corollario adhibitam, duo ad triangula spectantia problema nova solvuntur, quae obtinent quando anguli  $D$  et  $ECD$  quaeruntur; cum in neutro casu dentur, nec in triangulis partialibus nec in totali nisi duo cum segmento  $BE$  lateris  $BD$  et parte  $ECB$  anguli  $C$ , caeteri tres casus etiam nova quadam ratione solvuntur, licet methodis vulgaribus trigonometricis etiam expediuntur.

Per positionem in coroll. IX. adhibitam, unicuique obtinetur casus ad triangula spectans, qui non nisi Tetragonometrice solvitur, qui tamen obtinet, quando angulus  $D$  quaeritur, sive ad triangulum totale  $ABD$ , sive ad parziale  $AED$  referatur, quia neque in partialibus, neque in totali dantur nisi duo cum segmento  $ED$  lateris  $BD$ ; caeteri casus licet Tetragonometrice solvantur, tamen etiam Trigonometrice expediuntur.

## Coroll. X.

§. 452. Si anguli diagonaliter oppositi  $A$  et  $C$ , sint duobus rectis aequales, ut trapezium sit circulo inscriptibile, in aequatione quarti gradus fit  $p=0$ ,  $r=\sin.\beta=m$ , et  $s=-\cos.\beta$ , consequenter aequatio ad gradum secundum deprimitur, fitque  $a^2x^2 + 2adhsx + d^2h^2 - a^2r^2 = 0$ , ex qua absoluta operatione obtinetur haec aequatio valoribus restitutis:

$$\sin.\varphi = \frac{-d \sin.\alpha \cos.\beta \pm \sin.\beta \sqrt{a^2 - d^2 \sin.\alpha^2}}{a},$$

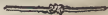
U 2

quae

quae etiam ex aequatione  $d = \frac{a \sin(\beta + \varphi)}{\sin. \alpha}$  statim elici potuisset in fine coroll. IV.

*Scholion IV.*

§. 453. Quod si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , sive trapezium sit partialiter sive totaliter inversum, valet haec aequatio:  $d \sin. \alpha \sin. \varphi = a \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\beta + \varphi - \psi - \alpha)$ . Sin vero latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$  sive trapezium sit partialiter sive totaliter inversum, valet haec aequatio:  $\sin. \alpha \sin. \varphi = a \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\beta + \varphi - \psi - \alpha)$ , quare aequatio generalissima pro omni trapezio in hoc casu est hujusmodi:  $d \sin. \alpha \sin. \varphi = \mp a \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\beta + \varphi \pm \psi \pm \alpha)$ .





## CAPUT IX.

*Continens tria problemata tertiae classis  
particularis, sub posteriore principali  
contentae.*

## Problema XXXII.

§. 454. In proposita figura quadrilatera *ABCD*, inter haec sex: latus  $BC=b$ ,  $AD=c$ ,  
angulos  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ ,  $D=\phi$ ,  $ACD=\beta$ ,  
aequationem invenire

Fig.  
XXXII.

*Solutio.*

Cum sit ex (§. 377.)  $AC = \frac{c \sin. \phi}{\sin. \beta}$ , et  
 $\sin. CAB = -\sin. (\beta + \phi + \psi)$ ; in triangulo fini-  
stro pervenio statim ad hanc analogiam  $BC$ :  
 $\sin. CAB = AC : \sin. B$ , h. e. symbolis substi-  
tutis  $b : -\sin. (\beta + \phi + \psi) = \frac{c \sin. \phi}{\sin. \beta} : \sin. \lambda$ , hinc  
emergit haec aequatio:  $b \sin. \beta \sin. \lambda = -c \sin. \phi$   
 $\sin. (\beta + \phi + \psi)$ , Q. E. I.

*Coroll. I.*

§. 455. Ex hac aequatione statim in ipsos  
oculos incurrit esse:

latus  $BC=b = \frac{-c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. \beta \sin. \lambda}$ , et

latus  $AD=c = \frac{-b \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}$ ,  
U<sub>3</sub> et

et pro angulo  $ACD$  statim habetur :

$$\sin. \lambda = \frac{-c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{b \sin. \beta}, \text{ et hinc angulus}$$

$$\text{ipse } \lambda = \text{ang. sin. } \frac{-c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{b \sin. \beta}, \text{ confi-}$$

militer obtinetur angulus  $A$ , cum fit

$$\sin. (\beta + \varphi + \psi) = \frac{-b \sin. \beta \sin. \lambda}{c \sin. \varphi} \text{ et consequenter}$$

$$\psi = \text{ang. sin. } \frac{-b \sin. \beta \sin. \lambda}{c \sin. \varphi} - \beta - \varphi.$$

*Coroll. II.*

§. 456. Pro obtinendo angulo  $ACD$  ad hanc aequationem pervenio :

$$\text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi)}{b \sin. \lambda + c \sin. \varphi \cos. (\varphi + \psi)} \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. \varphi \text{ tang. } (\varphi + \psi)}{c \sin. \varphi + b \sin. \lambda \sec. (\varphi + \psi)}$$

$$= \frac{-c \text{ tang. } (\varphi + \psi)}{c + b \sin. \lambda \csc. \varphi \sec. (\varphi + \psi)}.$$

Ad obtinendum angulum  $D$  aequationem in hanc formam transfun-  
do :  $2b \sin. \lambda \sin. \beta + c \cos. (\beta + \psi) = c \cos. (\beta + \psi + 2\varphi)$ ,  
hinc ad ipsos angulos descendendo obtineo  
hanc aequationem :

$$\varphi = \frac{1}{2} \text{ ang. cos. } \frac{2b \sin. \lambda \sin. \beta + c \cos. (\beta + \psi) - \beta - \psi}{c}.$$

*Coroll. III.*

§. 457. Altera solutio obtinetur multipli-  
cando finistrum aequationis membrum per  
 $\sin. \varphi^2 + \cos. \varphi^2$  ad aequationem respectu an-  
guli

guli  $\phi$  homogeneam reddendam, et brevitatis gratia ponendo:  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = k$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = m$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = n$ , quare facta separatione, transpositione, substitutione et divisione habetur:  $(bhk + cn)x^2 + cmx = -bhk$ , ex qua operatione absoluta obtinetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \phi = \frac{-cm \pm \sqrt{(c^2m^2 - 4bhk(cn + bhk))}}{2(cn + bhk)}$$

*Scholion I.*

§. 458. Sine hoc artificio alia solutio licet operosior obtinetur. Sinus tantum a se invicem separando, et positionibus ut prius factis, sit  $\sin. \phi = x$  et  $\cos. \phi = \sqrt{(1 - x^2)}$ , factaque substitutione et transpositione habetur haec aequatio abbreviata:  $bhk + cnx^2 = -cmx\sqrt{(1 - x^2)}$ , ex qua operatione ad finem perducta, obtinetur haec aequatio quadratica:

$$x = \frac{\sqrt{(cm^2 - 2bhkn \pm m\sqrt{(c^2m^2 - 4bhk(bhk + cn))})}}{\sqrt{c}}$$

*Scholion II.*

§. 459. Inter sex casus qui in aequatione continentur, duo sunt Tetragonometriae proprii, qui tunc obtinent, quando figura ex invenientis angulis in triangulo dextro construenda proponitur, qui casus in Geometria practica duo problemata nova satis pulchra et utilia suppeditant. Caeteri quatuor casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, quorum tamen solutiones tetragonometricae, trigonometricis parum aut nihil cedunt.

## Coroll. IV.

§. 460. Si anguli  $A$  et  $D$  sint simul sumti aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ , expressio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:  $b = \frac{c \sin. \varphi}{\sin. \lambda}$ ; si vero

anguli  $A$  et  $B$  simul sumti sint aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ ; aequatio pro latere  $BC$ , eliminato  $\lambda$ , in hanc mutatur:  $b = \frac{-c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. \beta \sin. \psi}$ ,  $\psi$  ve-

ro eliminato habetur:

$$b = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi - \lambda)}{\sin. \beta \sin. \lambda}, \text{ hinc erit}$$

$$c = \frac{-b \sin. \beta \sin. \psi}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)}, \text{ vel etiam}$$

$$c = \frac{b \sin. \beta \sin. \lambda}{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi - \lambda)}. \text{ Pro angulo } ACD$$

habetur, eliminato  $\lambda$ , haec expressio:

$$\text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi)}{b \sin. \psi + c \sin. \varphi \cos. (\varphi + \psi)}, \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } \beta = \frac{-c \text{ tang. } (\varphi + \psi)}{c + b \sin. \psi \csc. \varphi \sec. (\varphi + \psi)}, \text{ aequatio}$$

angularis pro angulo  $D$  in hanc mutatur,  $\lambda$  eliminato:

$$\varphi = \frac{1}{2} \text{ ang. cos. } \frac{2b \sin. \psi \sin. \beta + \cos. (\beta + \psi) - \beta - \psi}{c}$$

vel etiam, si eliminetur  $\psi$ , prodit haec altera:

$$\varphi = \frac{1}{2} \text{ ang. cos. } \frac{-2b \sin. \lambda \sin. \beta + c \cos. (\beta - \lambda) - \beta + \lambda}{c}$$

Si

Si vero anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$  sint aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, pro latere  $BC$  prodit haec

$$\text{aequatio: } b = \frac{-c \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. \beta} = \frac{c \sin. (\beta + \psi - \lambda)}{\sin. \beta}$$

angulo  $\varphi$  eliminato, et hinc habetur:

$$\text{latus } AD = c = \frac{-b \sin. \beta}{\sin. (\beta + \varphi + \psi)} = \frac{b \sin. \beta}{\sin. (\beta + \psi - \lambda)}$$

Pro angulo  $ACD$  habetur haec expressio, angulo

$$\lambda \text{ eliminato: } \tan. \beta = \frac{-c \sin. (\varphi + \psi)}{b + c \cos. (\varphi + \psi)}$$

$$\text{vel etiam } \tan. \beta = \frac{-c \tan. (\varphi + \psi)}{c + b \sec. (\varphi + \psi)}.$$

Angulo autem  $\varphi$  eliminato habetur:

$$\tan. \beta = \frac{c \sin. (\psi - \lambda)}{b - c \cos. (\psi - \lambda)} = \frac{c \tan. (\psi - \lambda)}{b \sec. (\psi - \lambda) - c}$$

denique pro angulo  $A$  habetur:

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{-b \sin. \beta}{c} = \text{ang. sin.} \frac{b \sin. \beta}{c} - \beta - \lambda.$$

#### Coroll. V.

§. 461. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, ut  $A$  cadat supra diagonalem  $BD$ , et prodeat trapezium inversum, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{\mp c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)}{\sin. \beta \sin. \lambda} \text{ et hinc pro latere}$$

$$AD = c = \frac{\mp b \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)} \text{ et pro angulo } B$$

$$\text{habetur: } \sin. \lambda = \frac{\mp c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)}{b \sin. \beta}, \text{ tum}$$

etiam pro angulo  $ACD$  habetur haec expressio:

$$\text{tang. } \beta = \frac{\mp c \sin. \psi \cos. \phi}{b \sin. \lambda - c \sin. \phi^2} = \frac{\mp c}{b \sin. \lambda \sec \phi \csc \phi - c \text{ tang. } \phi}$$

Denique pro angulo  $D$  habetur haec aequatio angularis:

$$\psi = \frac{1}{2} \text{ ang. fin. } \frac{\mp 2 b \sin. \lambda \sin. \beta + c \sin. \beta - \beta}{c}$$

Sed in aequatione quadratica coroll. III. fit:  $m = \pm \cos. \beta$ ,  $n = \mp \sin. \beta = \mp k$ , quae igitur in hanc paululum immutatur:

$$\text{tang. } \phi = \frac{\mp c m}{r(c^2 m^2 - 4 b h k^2 (b h \mp c))} = \frac{\mp c m}{2 k (b h \mp c)}$$

### Coroll. VI.

§. 462. Si angulus  $D$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $D$  ad sinistram diagonalem  $AC$ , et trapezio inverso prodeunte, habetur pro latere  $BC$  haec aequatio:

$$b = \frac{-c \cos (\beta + \psi)}{\sin. \beta \sin. \lambda}, \text{ consequenter pro latere}$$

$$AD = c = \frac{-b \sin. \beta \sin. \lambda}{\cos. (\beta + \psi)}, \text{ nec non pro angulo } A$$

$$\psi = \text{ang. cos. } \frac{\mp b \sin. \beta \sin. \lambda}{c} - \beta, \text{ pro angulo } ACD$$

$$\text{habetur: tang. } \beta = \frac{-c \sin. \psi}{b \sin. \lambda - \sin. \psi} = \frac{-c}{b \sin. \lambda \csc \psi - c};$$

denique pro angulo  $B$  habetur haec expressio:

$$\sin. \lambda = \frac{-c \cos (\beta + \psi)}{b \sin. \beta}.$$

Coroll.

## Coroll. VII.

§. 463. Si angulus  $B$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverfo prodeunte, habetur pro latere  $BC$

$$b = \frac{\mp c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. \beta} \text{ et pro latere } AD$$

$$c = \frac{\mp b \sin. \beta}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}, \text{ pro angulo } A,$$

$$\psi = \text{ang. sin. } \frac{\mp b \sin. \beta}{c \sin. \phi} - \beta - \phi, \text{ pro angulo } ACD$$

$$\text{habetur: } \text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. \phi \sin. (\phi + \psi)}{c \sin. \phi \cos. (\phi + \psi) \mp b} \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } \beta = \frac{-c \text{ tang. } (\phi + \psi)}{c \pm b \text{ cosec. } \phi \sec. (\phi + \psi)}, \text{ et pro angulo } D$$

$$\phi = \frac{1}{2} \text{ ang. cos. } \frac{\pm 2b \sin. \beta + c \cos. (\beta + \psi) - \beta - \psi}{c}$$

Sed in aequatione quadratica fit,  $h = \pm 1$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$\text{tang. } \phi = \frac{-c m \pm \sqrt{(c^2 m^2 - 4bk(bk \pm cn))}}{2(cn \pm bk)}$$

## Coroll. VIII.

§. 464. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  cadentibus et trapezio in triangulum  $BCD$

$$\text{abente fit: latus } BC = b = \frac{c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \beta \sin. \lambda}, \text{ et}$$

$$\text{segmentum } DE \text{ lateris } BD, c = \frac{b \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi)},$$

pro

pro angulo  $B$  habetur:  $\sin. \lambda = \frac{c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi)}{b \sin. \beta}$  et

pro angulo  $ECD$ ,  $\tan \beta = \frac{c \sin. \phi^2}{b \sin. \lambda - c \sin. \phi \cos. \phi}$

$= \frac{c \tan. \phi}{b \sin. \lambda \sec. \phi \cos. \phi - c}$  Pro angulo  $D$  fit

aequatio angularis:

$$\phi = \frac{1}{2} \text{ ang. } \cos. \frac{-2b \sin. \lambda \sin. \beta + c \cos. \beta - \beta}{c}$$

fed in aequatione quadratica fit,  $m = -\sin. \beta = -k$ ,  
 $n = -\cos. \beta$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$\tan. \phi = \frac{ck \pm \sqrt{(c^2 k^2 - 4bhk(bhk - cn))}}{2(bhk - cn)}$$

### Scholion III.

§. 465. Positione in hoc corollario adhibita, solvitur unum ad triangula spectans problema, quod Trigonometrice vel aliis methodis vix solvitur, et tunc obtinet quando angulus  $D$  quaeritur, nam in triangulo totali non dantur nisi duo, scilicet latus  $BC$ , et angulus  $B$ , nec in partialibus triangulis dantur nisi duo. Caeteri casus licet Tetragonometrice solvantur, tamen etiam trigonometrice expediuntur.

### Scholion IV.

§. 466. Si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , sive trapezium sit partialiter sive totaliter inversum, erit aequatio:  $b \sin. \beta \sin. \lambda = c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi - \psi)$ . Si vero latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$  sive trapezium sit partialiter sive totaliter



liter inversum, erit aequatio:  $b \sin. \lambda \sin. \beta = c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)$ , consequenter est aequatio generalis:  $b \sin. \lambda \sin. \beta = \mp c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi \pm \psi)$ .

*Problema XXXIII.*

§. 467. In figura quadrilatera proposita Fig. XXXIII.  
 $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB = a$ ,  $AD = c$ ,  
 $BC = b$ , angulum  $A = \psi$ ,  $ACD = \beta$ ,  $D = \phi$ ;  
 aequationem invenire

*Solutio.*

Cum sit per antecedentia  $AC = \frac{c \sin. \phi}{\sin. \beta}$  et  
 $\cos. CAB = -\cos. (\beta + \phi + \psi)$ , erit ab angulo  
 $B$  in  $AC$  perpendicularo demisso segmentum  
 $Ab = -a \cos. (\beta + \phi + \psi)$ , et consequenter per  
 (Eucl. II. 11.) ad hanc aequationem pervenio:  
 $b^2 = \frac{a^2 + c^2 \sin. \phi^2 + 2ac \sin. \phi \cos. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. \beta^2}$  adeo-  
 que habetur:  $b^2 \sin. \beta^2 = a^2 \sin. \beta^2 + c^2 \sin. \phi^2 + 2ac \sin. \beta \sin. \phi \cos. (\beta + \phi + \psi)$ , Q. E. I.

*Coroll. I.*

§. 468. Ex hac aequatione statim obtinetur  
 latus  $BC$ , cum sit:  $b = \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 + 2ac \sin. \beta \sin. \phi \cos. (\beta + \phi + \psi) + c^2 \sin. \phi^2)}{\sin. \beta}$  vel etiam haec  
 altera forte commodior ad calculandum et con-  
 struendum:  $b = \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 \sin. (\beta + \phi + \psi^2) + (c \sin. \phi \pm a \sin. \beta \cos. (\beta + \phi + \psi))^2)}{\sin. \beta}$ .  
Latus

Latus autem  $AB$  per hanc aequationem habetur:  $a = \frac{\mp \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi + \psi) \pm r (b^2$

$$\frac{\sin. \beta^2 - c^2 \sin. \varphi^2 \sin. (\beta + \varphi + \psi)^2}{\sin. \beta} \text{ et latus}$$

$$AD = c = \frac{\sin. \beta (\mp a \cos. (\beta + \varphi + \psi) \pm r (b^2 - a^2 \sin. (\beta + \varphi + \psi)^2))}{\sin. \varphi}$$

## Coroll. II.

§. 469. Ad inveniendum angulum  $ACD$  multiplico terminum  $c^2 \sin. \varphi^2$  per  $\sin. \beta^2 + \cos. \beta^2 = 1$ , ut aequatio respectu anguli  $\beta$  fiat homogenea, et facta sinuum separatione, transpositione et divisione habetur haec aequatio:  $(b^2 - a^2 - c^2 \sin. \varphi^2 + 2ac \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi)) \tan. \beta^2 - 2ac \sin. \varphi \cos. (\varphi + \psi) \tan. \beta = c^2 \sin. \varphi^2$ , ex qua operatione absoluta, obtinetur haec aequatio:

$$\tan. \beta = \frac{c \sin. \varphi (a \cos. (\varphi + \psi) \pm r (b^2 - (c \sin. \varphi - a \sin. (\varphi + \psi))^2))}{b^2 - a^2 - c^2 \sin. \varphi^2 + 2ac \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi)}$$

Ad angulum  $D$  obtinendum, multiplico sinistrum aequationis membrum per  $\sin. \varphi^2 + \cos. \varphi^2$  ad aequationem respectu anguli  $\varphi$  homogeneam faciendam et facta separatione transpositione et divisione pervenio ad hanc aequationem  $((b^2 - a^2) \sin. \beta^2 - c^2 + 2ac \sin. \beta \sin. (\beta + \psi)) \tan. \varphi^2 - 2ac \sin. \beta \cos. (\beta + \psi) \tan. \varphi = (b^2 - a^2) \sin. \beta^2$ , ex qua operatione ad finem perducta obtinetur haec aequatio:  $\tan. \varphi =$

$$= \frac{\sin. \beta (ac \cos. (\beta + \varphi) \pm r (b^2 c^2 - (a \sin. (\beta + \psi) + (b^2 - a^2) \sin. \beta)^2))}{(b^2 - a^2) \sin. \beta^2 - c^2 + 2ac \sin. \beta \sin. (\beta + \psi)} \text{ Schol.}$$

## Scholion I.

§. 470. Poterant vero etiam sine hoc artificio obtineri solutiones per aequationem quadraticam bis extractam, sive aequationem quarti gradus, terminis dimensionum imparium deficientibus, sic autem aequationes operosiores et ad praxin minus aptae prodiissent, quarum idcirco evolutionem studio brevitatis omitto.

## Coroll. III.

§. 471. Ad obtinendum angulum  $A$  fit,  

$$\cos. (\beta + \varphi + \psi) = \frac{(b^2 - a^2) \sin. \beta^2 - c^2 \sin. \varphi^2}{2ac \sin. \beta \sin. \varphi}$$
 et consequenter ipse angulus  

$$\psi = \text{ang. cos.} \frac{(b^2 - a^2) \sin. \beta^2 - c^2 \sin. \varphi^2}{2ac \sin. \beta \sin. \varphi} - \beta - \varphi.$$

## Scholion II.

§. 472. Si angulus lateris  $AB$  cum diagonali fit acutus, obtinet haec aequatio, si vero fit obtusus erit,

$$\psi = \text{ang. cos.} \frac{c \sin. \varphi^2 - (b^2 - a^2) \sin. \beta^2}{2ac \sin. \beta \sin. \varphi} - \beta - \varphi.$$

Verum etiam altera solutio haberetur, sinus a se invicem separando, quae, cum operosior sit et solutio vulgaris trigonometrica huic tetragonometricae praeferenda, eam studio brevitatis omitto.

## Scholion III.

§. 473. Inter sex casus qui in aequatione continentur, duo sunt Tetragonometriae proprii,

prii, qui tunc obtinent, quando ex latere  $AD$  vel angulo  $D$  inveniendū figura construenda proponitur, et in Geometria practica duo problemata suppeditant, satis utilia juxta et pulchra. Caeteri quatuor casus utrique methodo et trigonometricae et tetragonometricae subsunt, quorum solutiones dedi, quia ex aequatione haud difficulter sequuntur, et solutionibus vulgaribus trigonometricis haud ita multum cedunt.

*Coroll. IV.*

§. 474. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul sumti duobus rectis aequales, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ , aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b^2 = \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 + (c \sin. \phi \mp a \sin. \beta \cos. \beta)^2)}{\sin. \beta}$$

verum aequatio pro latere  $AB$  in hanc transformatur:  $a = \pm \sin. \phi \cot. \beta \pm r(b^2 - c^2 \sin. \phi^2)$ , et pro latere  $AD$  fit:

$$c = \frac{\sin. \beta (\pm a \cos. \beta \pm r(b^2 - a^2 \sin. \beta^2))}{\sin. \phi}$$

pro angulo  $ACD$  fit:

$$\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \phi (-a \pm r(b^2 - c^2 \sin. \phi^2))}{b^2 - a^2 - c^2 \sin. \phi^2}$$

*Coroll. V.*

§. 475. Si angulus  $A$  ponatur rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso procedente,

deunte, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 \cos. (\beta + \varphi)^2 + (c \sin. \varphi \mp a \sin. \beta \sin. (\beta + \varphi))^2)}{\sin. \beta}$$

et pro latere  $AB$  habetur:

$$a = \frac{\pm \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 \sin. \beta^2 - c^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. \beta}$$

et pro latere  $AD$

$$c = \frac{\sin. \beta (\pm a \sin. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\beta + \varphi)^2))}{\sin. \varphi}$$

pro angulo  $ACD$  tang.  $\beta =$

$$= \frac{c \sin. \varphi (\mp a \sin. \varphi \pm r(b^2 - (c \sin. \varphi \mp a \cos. \varphi)^2))}{b^2 - a^2 - c^2 \sin. \varphi^2 \pm 2ac \sin. \varphi \cos. \varphi}$$

Denique pro angulo  $D$  habetur haec expressio:

$$\text{tang. } \varphi = \frac{\sin. \beta (\mp ac \sin. \beta \pm r(b^2 c^2 - (b^2 - a^2) \sin. \beta \pm ac \cos. \beta^2))}{(b^2 - a^2) \sin. \beta^2 - c^2 \pm 2ac \sin. \beta \cos. \beta}$$

### Coroll. VI.

§. 476. Si angulus  $D$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $D$  ad sinistram diagonalem  $AC$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 \mp 2ac \sin. \beta \sin. (\beta + \psi) + c^2)}{\sin. \beta}$$

et pro latere  $AB$

$$a = \frac{\pm \sin. (\beta + \psi) \pm r(b^2 \sin. \beta^2 - c^2 \cos. (\beta + \psi)^2)}{\sin. \beta}$$

et pro latere  $AD$

$$c = \frac{\sin. \beta (\pm a \sin. (\beta + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\beta + \psi)^2))}{\sin. \phi}$$

Pro angulo  $ACD$

$$\text{tang. } \beta = \frac{-ac \sin. \psi \pm r(b^2 - (c - a \cos. \psi)^2)}{b^2 - a^2 - c^2 + 2ac \cos. \psi}$$

Denique pro angulo  $A$

$$\psi = \text{ang. fin.} \frac{-(b^2 - a^2) \sin. \beta^2 + c^2}{2ac \sin. \beta} - \beta.$$

Coroll. VII.

§. 477. Si angulus  $ACD$  fit rectus, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = r(a^2 \cos. (\phi + \psi)^2 + (c \sin. \phi \mp a \sin. (\phi + \psi))^2)$$

Pro latere  $AD$  habetur:

$$c = \frac{\mp a \sin. (\phi + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\phi + \psi)^2)}{\sin. \phi}$$

Pro latere  $AB$  habetur:

$$a = \pm \sin. \phi \sin. (\phi + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\phi + \psi)^2),$$

pro angulo  $D$

$$\text{tang. } \phi = \frac{-ac \sin. \psi \pm r(b^2 c^2 - (b^2 - a^2 + ac \cos. \psi)^2)}{b^2 - a^2 - c^2 + 2ac \cos. \psi}$$

Pro angulo  $A$ ,

$$\psi = \text{ang. fin.} \frac{c^2 \sin. \phi^2 + a^2 - b^2}{2ac \sin. \phi} - \phi.$$

Coroll. VIII.

§. 478. Si angulus  $A$  fit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$ , incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte; fit pro latere  $BC$

$$b =$$

$$\begin{aligned}
 b &= \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 \sin. (\beta + \varphi)^2 + (c \sin \varphi \mp a \sin. \beta \cos. (\beta + \varphi))^2)}{\sin. \beta} \text{ et pro lateris } BD \\
 \text{segmento } BE, a &= \frac{\pm \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 \sin. \beta^2 - c^2 \sin. \varphi^2 \sin. (\beta + \varphi)^2)}{\sin. \beta} \text{ et pro} \\
 \text{segmento } DE, c &= \frac{\sin. \beta (\pm a \cos. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \sin. (\beta + \varphi)^2))}{\sin. \varphi} \text{ et pro angulo } ACD \\
 \text{tang. } \beta &= \frac{c \sin. \varphi (-a \cos. \varphi \pm r(b^2 - (a+c)^2 \sin. \varphi^2))}{b^2 - a^2 - (2a+c) c \sin. \varphi^2} \\
 \text{et pro angulo } D \text{ tang. } \varphi &= \frac{\sin. \beta (-a c \cos. \beta \pm r(b^2 c^2 - (b^2 - a^2 + a c)^2 \sin. \beta^2))}{(b^2 - a^2 - 2ac) \sin. \beta^2 - c^2}
 \end{aligned}$$

## Scholion IV.

§. 479. Per hanc positionem solvuntur duo problemata ad triangula spectantia, quorum prius aliis methodis vix solvitur, et tum obtinet, si quaeratur angulus  $D$ , alterum si linea  $ED$ . In neutro enim partialium dantur nisi duo, nec in totali dantur nisi duo, latus  $BC$  et angulus oppositus, in casu posteriori, una cum angulo partiali  $ECD$  et segmento  $BE$ , in priori casu datur idem latus, idem angulus partialis et segmentum  $BE$ .

## Scholion. V.

§. 480. Si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , quomodocunque trapezium sit inverfum, valet haec aequatio:  $b^2 \sin. \beta^2 = a^2 \sin. \beta^2 + c^2 \sin. \varphi^2 \pm 2ac \sin. \beta \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi) - \psi$ . Si vero latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , quomodocunque trapezium sit inverfum, valet aequatio supra data, et consequenter generalis aequatio est hujusmodi:  $b^2 \sin. \beta^2 = a^2 \sin. \beta^2 + c^2 \sin. \varphi^2 \pm 2ac \sin. \beta \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi \pm \psi)$ .

## Problema XXXIV.

Fig. XXXIV. §. 481. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB = a$ ,  $AD = c$ , et angulos  $A = \psi$ ,  $B = \lambda$ ,  $D = \varphi$ ,  $ACD = \beta$ ; aequationem invenire

## Solutio.

Cum sit per antecedentia diagonalis  $AC = \frac{c \sin. \varphi}{\sin. \varphi}$  et  $\sin. ACB = -\sin. (\beta + \lambda + \varphi + \psi)$ , in triangulo sinistro statim pervenio ad hanc analogiam:  $AB : \sin. ACB = AC : \sin. B$ , h. e. symbolis substitutis:  $a : -\sin. (\beta + \lambda + \varphi + \psi) = \frac{c \sin. \varphi}{\sin. \beta} : \sin. \lambda$ , et consequenter,  $a \sin. \beta \sin. \lambda = -c \sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda + \varphi + \psi)$ , Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 482. Ex hac aequatione statim habentur latera, cum sit:  $a = \frac{-c \sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda + \varphi + \psi)}{\sin. \beta \sin. \lambda}$

nec



nec non  $c = \frac{-a \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \phi \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)}$  statim

etiam obtinetur angulus  $A$ , cum enim sit:

$$\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi) = \frac{-a \sin. \beta \sin. \lambda}{c \sin. \phi}$$

descendendo ad angulos erit:

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{-a \sin. \beta \sin. \lambda}{c \sin. \phi} - \beta - \lambda - \phi.$$

Altera solutio obtinetur separando sinus et brevitatis gratia ponendo:  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = k$ ,

$\sin. \phi = m$ ,  $\sin. (\lambda + \beta + \phi) = p$ ,  $\cos. (\lambda + \beta + \phi) = q$ ,

$\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = r(1 - x^2)$  sic enim facta se-

paratione, substitutione et transpositione, habe-

tur haec aequatio:  $ahk + cmqx = -cmp r(1 - x^2)$

ex qua operatione absoluta obtinetur haec aequa-

$$\text{tio: } x = \frac{-ahk \pm p r (c^2 m^2 - a^2 h^2 k^2)}{cm} = \sin. \psi.$$

## Coroll. II.

§. 483. Pro angulo  $B$  obtinendo habetur haec

$$\text{aequatio: } \text{tang. } \lambda = \frac{-c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{a \sin. \beta + c \sin. \phi \cos. (\beta + \phi + \psi)}$$

vel etiam haec:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{-c \sin. \phi \text{ tang. } (\beta + \phi + \psi)}{c \sin. \phi + a \sin. \beta \sec. (\beta + \phi + \psi)}, \text{ simili-}$$

ter pro obtinendo angulo  $ACD$  habetur haec plane

$$\text{similis: } \text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. \phi \sin. (\lambda + \phi + \psi)}{a \sin. \lambda + c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi + \psi)}$$

vel etiam haec:

$$\text{tang. } \beta = \frac{-c \sin. \phi \text{ tang. } (\lambda + \phi + \psi)}{c \sin. \phi + a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \phi + \psi)}$$

## Coroll. III.

§. 484. Pro angulo  $D$  obtinendo, transfundo aequationem in hanc formam:  $2a \sin. \beta \sin. \lambda + c \cos. (\beta + \psi) = c \cos. (\beta + \lambda + 2\phi + \psi)$ , unde statim consequor hanc solutionem:

$$\phi = \frac{1}{2} \text{ang. } \cos. \frac{2a \sin. \beta \sin. \lambda + c \cos. (\beta + \lambda + \psi) - \beta - \lambda - \psi}{c} \quad 2$$

altera solutio obtinetur multiplicando sinistrum aequationis membrum per  $\sin. \phi^2 + \cos. \phi^2$ , ad aequationem respectu anguli  $\phi$  homogeneam reddendam, et brevitatis gratia ponendo,  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = k$ ,  $\sin. (\beta + \lambda + \psi) = m$ ,  $\cos. (\beta + \lambda + \psi) = n$ ,  $\text{tang. } \phi = t$ , quare separando, transponendo, dividendo et substituendo habetur,  $(ahk + cn)t^2 + cmt = -ahk$ , unde operatione absoluta habetur haec aequatio:

$$t = \frac{-cm \pm \sqrt{c^2 m^2 - 4ahk(cn + ahk)}}{2(cn + ahk)} = \text{tang. } \phi.$$

## Scholion I.

§. 485. Si ad abbreviandum ponatur ut prius et praeterea  $\sin. \phi = x$ ,  $\cos. \phi = \sqrt{1 - x^2}$ ; sine hoc artificio obtinetur solutio per aequationem quadraticam, signo radicali duplici adfectam, sive per aequationem quarti gradus, terminis imparium dimensionum exulantibus, nam separando, substituendo et transponendo, habetur haec aequatio abbreviata:  $ahk + cnx^2 = -cmx\sqrt{1 - x^2}$ , ex qua operatione absoluta, obtinetur haec aequatio:

$$x = \frac{\sqrt{c^2 m^2 - 2ahkn} \pm m\sqrt{c^2 m^2 - 4ahk(cn + ahk)}}{\sqrt{c}}$$

Schol.

## Scholion II.

§. 486. Inter sex casus in aequatione contentos non nisi duo sunt Tetragonometriae proprii, qui tunc obtinent, quando figura ex inventione angularum in dextro triangulo construenda proponitur, et in Geometria practica constituunt duo problemata nova, utilia et satis elegantia, caeteri quatuor casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt. Solutiones vero tetragonometricae trigonometricis vix cedunt.

## Coroll. IV.

§. 487. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis, prodeunte sic trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$ , aequatio pro latere  $AB$ , in hanc abit:  $a = \frac{c \sin. \phi \sin. (\beta + \lambda)}{\sin. \beta \sin. \lambda}$ ,

et latere  $AD$ ,  $c = \frac{a \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \phi \sin. (\beta + \lambda)}$ , pro angulo

$B$  habetur:  $\text{tang. } \lambda = \frac{c \sin. \phi \sin. \beta}{a \sin. \beta - c \sin. \phi \cos. \beta}$

$= \frac{c \sin. \phi \text{ tang. } \beta}{a \text{ tang. } \beta - c \sin. \phi}$ , vel etiam denique

$\text{tang. } \lambda = \frac{c \text{ tang. } \beta}{a \text{ tang. } \beta \text{ cosec. } \phi - c}$ , pro angulo  $ACD$

habetur:  $\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \phi \sin. \lambda}{a \sin. \lambda - c \sin. \phi \cos. \lambda}$  vel etiam

$\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \phi \text{ tang. } \lambda}{a \text{ tang. } \lambda - c \sin. \phi} = \frac{c \text{ tang. } \beta}{a \text{ tang. } \lambda \text{ cosec. } \phi - c}$ .

## Coroll. V.

§. 488. Si anguli  $B$  et  $A$ , sint simul sumti aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $BC$ ,  $AD$ , aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:  $a = \frac{c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \beta \sin. \lambda}$

pro latere  $AD$  fit:  $c = \frac{a \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi)}$  pro an-

gulo  $ACD$ :  $\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \phi^2}{a \sin. \lambda - c \sin. \phi \cos. \phi}$   
 $= \frac{c \text{ tang. } \phi}{a \sin. \lambda \sec. \phi \csc. \phi - c}$ . Pro angulo  $D$

$\phi = \frac{1}{2} \text{ ang. } \frac{-2 a \sin. \beta \sin. \lambda + c \cos. \beta - \beta}{c}$

Sed in aequatione quadratica fit,  $m = -k$ , et  $n = -\cos. \beta$ , quae igitur in hanc paululum immutatur:

$t = \frac{ck \pm \sqrt{c^2 k^2 - 4ahk(ahk \pm cn)}}{2(ahk - cn)}$

## Coroll. VI.

§. 489. Si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$ , sint aequales duobus rectis, prodeunte trapezio circulo inscriptibile, pro latere  $AB$  habetur

haec expressio:  $a = \frac{c \sin. (\beta + \psi)}{\sin. \beta}$ , consequenter

$c = \frac{a \sin. \beta}{\sin. (\beta + \psi)}$  et  $\phi = \text{ang. } \sin. \frac{a \sin. \beta}{c} - \beta$

sed in aequatione quadratica fit,  $h = m$ ,  $p = -k$ ,  $q = -\cos. \beta$ , consequenter aequatio in hanc mutatur:

tatur:  $x = \frac{k}{c} (a q \pm r(c^2 - a^2 k^2))$ , denique

$$\text{pro angulo } ACD \text{ habetur: } \text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \psi}{a - c \cos. \psi}$$

$$= \frac{c \text{ tang. } \psi}{a \sec. \psi - c}.$$

Coroll. VII.

§. 490. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, habetur pro latere  $AB$  haec expressio:

$$a = \frac{\mp c \sin. \phi \cos. (\beta + \lambda + \phi)}{\sin. \beta \sin. \lambda}, \text{ pro latere } AD \text{ haec}$$

$$c = \frac{\mp a \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \phi \cos. (\beta + \lambda + \phi)}.$$

$$\text{Pro angulo } B \text{ habetur: } \text{tang. } \lambda = \frac{\mp c \sin. \phi \cos. (\beta + \phi)}{a \sin. \beta \mp c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi)} \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } \lambda = \frac{c \sin. \phi \cos. (\beta + \phi)}{c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi) \mp a \sin. \beta}$$

$$= \frac{c \sin. \phi}{c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi) \mp a \sin. \beta}.$$

$$\text{Pro}$$

$$\text{angulo } ACD, \text{ tang. } \beta = \frac{c \sin. \phi \cos. (\lambda + \phi)}{c \sin. \phi \sin. (\lambda + \phi) \mp a \sin. \lambda}$$

vel etiam,

$$\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \phi}{c \sin. \phi \tan. (\lambda + \phi) \mp a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \phi)},$$

denique pro angulo  $D$ , erit aequatio angularis

$$\phi = \frac{1}{2} \text{ ang. } \sin. \frac{\mp 2 a \sin. \beta \sin. \lambda + c \sin. (\beta + \lambda) - \beta - \lambda}{c}$$

Sed in aequatione quadratica fit,  $m = \pm \cos.(\beta + \lambda)$   
 $n = \mp \sin.(\beta + \lambda)$ , quae igitur in hanc paululum  
 mutatur:  $t = \frac{\mp cm \pm r(c^2 m^2 - 4ahk(ahk \pm cn))}{2(ahk \pm cn)}$ .

## Coroll. VIII.

§. 491. Si angulus  $D$  sit rectus vel etiam  
 aequalis duobus rectis, cadente vertice  $D$  ad lini-  
 fram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverfo pro-  
 deunte, fit pro latere  $AB$   $a = \frac{-c \cos.(\beta + \lambda) \psi}{\sin. \beta \sin. \lambda}$

et latere  $AD$ ,  $c = \frac{-a \sin. \beta \sin. \lambda}{\cos.(\beta + \lambda + \psi)}$ . Pro angulo  $A$

aequatio angularis:  $\psi = \text{ang. cos.} \frac{-a \sin. \beta \sin. \lambda}{c} - \beta - \lambda$ ;

Sed in aequatione quadratica erit,  $m = \pm 1$ ,  
 $p = \pm \cos.(\lambda + \beta)$ ,  $q = \mp \sin.(\lambda + \beta)$ , quae igitur in  
 hanc paululum mutatur:  $x = \frac{ahkq + p r(c^2 - a^2 h^2 k^2)}{c}$ ;

pro angulo  $B$  fit,  $\text{tang. } \lambda = \frac{-c \cos.(\beta + \psi)}{a \sin. \beta - c \sin.(\beta + \psi)}$

vel etiam  $\text{tang. } \lambda = \frac{-c}{a \sin. \beta \sec.(\beta + \psi) - c \text{ tang.}(\beta + \psi)}$

denique pro angulo  $ACD$

$\text{tang. } \beta = \frac{-c \cos.(\lambda + \psi)}{a \sin. \lambda - c \sin.(\lambda + \psi)}$

$= \frac{-c}{a \sin. \lambda \sec.(\lambda + \psi) - c \text{ tang.}(\lambda + \psi)}$ .

Coroll.

## Coroll. IX.

§. 492. Si angulus  $B$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente  $B$  ad dextram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverso prodeunte, pro latere  $AB$  habetur haec expressio:

$$a = \frac{-c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. \beta}, \text{ pro latere } AD$$

$$c = \frac{-a \sin. \beta}{\sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi + \psi)}, \text{ pro angulo } A \text{ fit aequa-}$$

$$\text{tio angularis: } \psi = \text{ang. cos. } \frac{-a \sin. \beta}{c \sin. \varphi} - \beta - \varphi,$$

sed in aequatione quadratica fit,  $h = \pm 1$ ,  $p = \pm \cos. (\beta + \varphi)$ ,  $q = \mp \sin. (\beta + \varphi)$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{a k q + p \sqrt{(c^2 m^2 - a^2 k^2)}}{c m} = \sin. \psi,$$

Pro angulo  $ACD$  habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \varphi \cos. (\varphi + \psi)}{c \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi) \mp c}$$

$$= \frac{c \text{ tang. } (\varphi + \psi) \mp c \sec. (\varphi + \psi) \csc. \varphi}{c}$$

denique pro angulo  $D$  habetur:

$$\varphi = \frac{1}{2} \text{ang. sin. } \frac{-2a \sin. \beta + c \sin. (\beta + \psi)}{c} - \beta - \psi.$$

In aequatione quadratica autem fit,  $h = \pm 1$ ,  $m = \pm \cos. (\beta + \psi)$ ,  $n = \mp \sin. (\beta + \psi)$ , et prodeinde aequatio in hanc abit:

$$t = \frac{-cm + \sqrt{(c^2 m^2 - 4ak(ak - cn))}}{2(ak - cn)},$$

Coroll.

## Coroll. X.

§. 493. Si angulus  $A$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum abeunte, fit pro latere  $AB$ ,

$$a = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda + \varphi)}{\sin. \beta \sin. \lambda} \quad \text{hinc pro latere } AD,$$

$$c = \frac{a \sin. \beta \sin. \lambda}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda + \varphi)}, \quad \text{pro angulo } B,$$

$$\text{tang. } \lambda = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi)}{a \sin. \beta - c \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)} \quad \text{vel}$$

$$\text{etiam haec tang. } \lambda = \frac{c \text{ tang. } (\beta + \varphi)}{a \sin. \beta \sec. (\beta + \varphi) \csc. \varphi - c}$$

pro angulo  $ACD$

$$\text{tang. } \beta = \frac{c \sin. \varphi \sin. (\lambda + \varphi)}{a \sin. \lambda - c \sin. \varphi \cos. (\lambda + \varphi)}$$

$$= \frac{c \text{ tang. } (\lambda + \varphi)}{a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \varphi) \csc. \varphi - c} \quad \text{denique pro}$$

angulo  $D$ , habetur haec aequatio angularis:

$$\varphi = \frac{\frac{1}{2} \text{ ang. } \cos. \frac{-2 a \sin. \lambda \sin. \beta + c \cos. (\beta + \lambda) - \beta - \lambda}{c}}{2}$$

## Scholion III.

§. 494. Hac positione ultimi Corollarii solvuntur duo problemata ad triangula spectantia, quorum prius aliis methodis non solvitur, quod tunc obtinet si angulus  $D$ ; alterum, si  $ED$  segmentum lateris  $BD$  quaeratur, nam in triangulis partialibus non dantur nisi duo, nec



nec in totali nisi duo, et in uno casu angulus partialis *ECD*. In altero casu etiam duo, segmentum *BE* et idem angulos partialis. Caeteri casus etiamsi nova quadam ratione quoque solvantur, tamen etiam trigonometrice expediuntur,

*Scholion IV.*

§. 495. Si latus *AD* cadat intra latus *AB*, five trapezium sit partialiter five totaliter inversum, valet aequatio haec:  $a \sin. \lambda \sin. \beta = c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi - \lambda - \psi)$ , si vero latus *AB* cadat intra latus *AD*, five trapezium sit totaliter five partialiter inversum, valet haec aequatio:  $a \sin. \beta \sin. \lambda = c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi - \lambda)$ , consequenter est in hoc casu aequatio generalissima:  $a \sin. \beta \sin. \lambda = \mp c \sin. \phi \sin. (\beta + \phi \pm \psi \pm \lambda)$ .



## CAPUT X.

*Continens tria problemata quartae classis  
particularis, sub posteriore principali  
contentae.*

*Problema XXXV.*

Fig.  
XXXV.

§. 496. In proposita figura quadrilatera  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $BC=b$ ,  $CD=d$ , angulum  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ ,  $D=\phi$ ,  $ACD=\beta$ , aequationem invenire

*Solutio.*

Cum sit per antecedentia  $AC = \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\psi + \phi)}$ , et  $\sin. CAB = -\sin. (\beta + \phi + \psi)$ ; in triangulo sinistro statim pervenio ad hanc analogiam  $BC : \sin. CAB = AC : \sin. B$ , h. e. symbolis substitutionis  $b : -\sin. (\beta + \phi + \psi) = \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi)} : \sin. \lambda$  et consequenter habetur haec aequatio:  $b \sin. (\beta + \phi) \sin. \lambda = -d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)$ , Q. E. I.

*Coroll. I.*

§. 497. Ex hac aequatione statim in ipsos oculos incurrit esse:

$$\text{latus } BC = b = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. (\psi + \phi) \sin. \lambda}, \text{ et}$$

$$\text{latus } CD = d = \frac{-b \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)},$$

nec

$$\text{nec non anguli } B \sin. \lambda = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{b \sin. (\beta + \phi)}$$

$$\text{et cum sit } \sin. (\beta + \phi + \psi) = \frac{-b (\beta + \phi) \sin. \lambda}{d \sin. \phi}$$

erit angulus ipse,

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{-b \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}{c \sin. \phi} - \beta - \phi.$$

Altera solutio obtinetur sinus a se invicem separando; nam posito ad abbreviandum  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \phi = k$ ,  $\text{tang.} (\beta + \phi) = t$ ,  $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = r(1-x^2)$  et factis substitutione et transpositione prodit haec aequatio:  $bht + d k x = -d k t r(1-x^2)$  ex qua obtinetur:

$$x = \frac{t(-bh \pm r(d^2 k^2 (1+t^2) - b^2 h^2 t^2))}{d h (1+t^2)} = \sin. \psi.$$

### Coroll. II.

§. 498. Pro obtinendo angulo  $ACD$ , ad hanc aequationem pervenio:

$$\text{tang.} (\beta + \phi) = \frac{-d \sin. \phi \sin. \psi}{b \sin. \lambda + d \sin. \phi \cos. \psi}$$

$$= \frac{-d \sin. \psi}{d \cos. \psi + b \sin. \lambda \cos. \phi}, \text{ hinc ad ipsum angulum descendendo obtinetur:}$$

$$\beta = \text{ang. tang.} \frac{-d \sin. \psi}{d \cos. \psi - b \sin. \lambda \cos. \phi} - \phi.$$

Ad obtinendum angulum  $D$ , finibus a se invicem separatis, et posito ad abbreviandum  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = p$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = q$ , et  $nq + mp \pm s = \cos. \psi$ ,  $\sin. \phi = x$ ,  $\cos. \phi = r(1-x^2)$ , facta substitutione et transpositione

positione habetur:  $b h n x + d q x^2 = -(b h m + d p x) \sqrt{1 - x^2}$ , ex qua operatione absoluta ad hanc aequationem quarti gradus pervenio:  

$$x^4 + \frac{2 b h s x^3}{d} + \frac{(b^2 h^2 - p^2)}{d^2} x^2 - \frac{2 b h m p x}{d} - \frac{b^2 h^2 m^2}{d^2} = 0.$$

*Scholion I.*

§. 499. Inter sex casus qui in aequatione implicantur, duo sunt Tetragonometriae proprii, qui tunc obtinent, quando figura ex angulis in triangulo dextro iuveniendis, construenda proponitur, qui casus in Geometria practica problemata nova, utilia et satis pulchra suppeditant. Caeteri quatuor casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, sed ita tamen ut solutiones tetragonometricae, trigonometricis non multum cedunt.

*Coroll. III.*

§. 500. Si anguli  $A$  et  $D$  simul sumti sint aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ , aequatio pro latere  $CB$  in hanc mutatur:  $b = \frac{d \sin. \varphi \sin. \beta}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}$ , vel

etiam angulo  $\varphi$  eliminato:  $b = \frac{d \sin. \psi \sin. \beta}{\sin. \lambda \sin. (\beta - \psi)}$

et pro latere  $DC$ ,  $d = \frac{b \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \varphi \sin. \beta}$   
 $= \frac{b \sin. \lambda \sin. (\beta - \psi)}{\sin. \psi \sin. \beta}$  pro angulo  $B$  habetur:

*sin.*

$\sin. \lambda = \frac{d \sin. \psi \sin. \beta}{b \sin. (\beta - \psi)} = \frac{d \sin. \phi \sin. \beta}{b \sin. (\beta + \psi)}$ , pro angulo  $ACD$  fit, angulo  $\psi$  eliminato:

$$\text{tang. } (\beta + \phi) = \frac{-d \sin. \phi^2}{b \sin. \lambda - d \sin. \phi \cos. \phi}, \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } (\beta + \phi) = \frac{-d \text{ tang. } \phi}{b \sin. \lambda \sec. \phi \csc. \phi - d}, \text{ et hinc an-}$$

$$\text{gulus ipse, } \beta = \text{ang. tang. } \frac{d \text{ tang. } \phi}{d - b \sin. \lambda \sec. \phi \csc. \phi} - \phi.$$

#### Coroll. IV.

§. 501. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul summi aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur, angulo  $\lambda$  eliminato:  $b = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi)}$ ,

$\phi$  autem eliminato habetur:

$$b = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi - \lambda)}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}, \text{ pro latere } DC$$

$$d = \frac{-b \sin. \psi \sin. (\beta + \phi) - b \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi) \sin. \phi \sin. (\beta + \phi - \lambda)}$$

pro angulo  $ACD$  invenitur, eliminato  $\psi$ ,

$$\text{tang. } (\beta + \phi) = \frac{-d \sin. \phi \sin. \lambda}{b \sin. \lambda - d \sin. \phi \cos. \lambda}, \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } (\beta + \phi) = \frac{-d \sin. \phi \text{ tang. } \lambda}{b \text{ tang. } \lambda - d \sin. \phi}, \text{ et ad}$$

angulum ipsum descendendo habetur:

$$\beta = \text{ang. tang. } \frac{-d \sin. \phi \text{ tang. } \lambda}{b \text{ tang. } \lambda - d \sin. \phi} - \phi. \text{ In aequa-}$$

tione quarti gradus pro angulo  $D$  fit,  $h = \sin. \varphi = \sin. \lambda$ , et  $s = -\cos. \lambda$ , et hinc secundus aequationis terminus signo negativo afficiendus; caeterum aequatio quoad formam externam invariata manet.

*Coroll. V.*

§. 502. Si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$ , ponantur simul sumti aequales duobus rectis, prodeunte trapezio circulo inscriptibili, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{-d \sin. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. (\beta + \varphi)}, \text{ angulo } \lambda \text{ eliminato, sed}$$

$$\varphi \text{ eliminato erit, } b = \frac{-d \sin. (\beta + \psi - \lambda)}{\sin. (\beta - \lambda)} \text{ et pro}$$

$$\text{latere } CD, d = \frac{-b \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. (\beta + \varphi + \psi)} = \frac{-b \sin. (\beta - \lambda)}{\sin. (\beta + \psi - \lambda)},$$

pro angulo  $A$  erit aequatio angularis:

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{-b \sin. (\beta + \varphi)}{d} - \beta - \varphi, \text{ vel etiam}$$

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{-b \sin. (\beta - \lambda)}{d} + \lambda - \beta, \text{ sed in}$$

aequatione quadratica fit  $h = k$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{t(-b \pm \sqrt{d^2(2+t^2) - b^2 t^2})}{d(1+t^2)} \text{ pro angulo}$$

$$ACD \text{ habetur: } \text{tang.} (\beta + \varphi) = \frac{-d \sin. \psi}{b + d \cos. \psi}, \text{ vel}$$

$$\text{etiam } \text{tang.} (\beta + \varphi) = \frac{-d \text{ tang. } \psi}{d + b \sec. \psi} \text{ et hinc ipse}$$

$$\text{angulus erit: } \beta = \text{ang. tang.} \frac{-d \text{ tang. } \psi}{d + b \sec. \psi} - \varphi.$$

*Coroll.*

## Coroll. VI.

§. 503. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverſo prodeunte, fit

$$\text{aequatio pro latere } BC, b = \frac{\pm d \sin. \phi}{\sin. \lambda \tan. (\beta + \phi)},$$

$$\text{pro latere } DC, d = \frac{\mp b \sin. \lambda \tan. (\beta + \phi)}{\sin. \phi}, \text{ pro}$$

$$\text{angulo } B \text{ erit, } \sin. \lambda = \frac{\mp d \sin. \phi}{b \tan. (\beta + \phi)}, \text{ pro angulo}$$

$$ACD \tan. (\beta + \phi) = \frac{\mp d \sin. \phi}{b \sin. \lambda}, \text{ et hinc ipſe an-}$$

$$\text{gulus } \beta = \text{ang. } \tan. \frac{\mp d \sin. \phi}{b \sin. \lambda} - \phi, \text{ denique pro}$$

angulo  $D$  erit in aequatione quarti gradus:  
 $p = \pm \cos. \beta = \pm n, q = \mp \sin. \beta = \mp m, \text{ et, } r = o,$   
 quae igitur in hanc abit:

$$x^4 + \frac{(b^2 h^2 - n^2)}{d^2} x^2 \mp \frac{2 b h m n}{d} x - \frac{b^2 h^2 m^2}{d^2} = 0.$$

## Coroll. VII.

§. 504. Si angulus  $D$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente  $D$ , ad ſiniſtram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverſo prodeunte, expreſſio lateris  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{\mp d \cos. (\beta + \psi)}{\cos. \beta \sin. \lambda}, \text{ et conſequenter,}$$

$$d = \frac{\mp b \cos. \beta \sin. \lambda}{\cos. (\beta + \psi)} \text{ et } \sin. \lambda = \frac{\mp d \cos. (\beta + \psi)}{b \cos. \beta}$$

et  $\psi = \text{ang. cos.} \frac{\mp b \cos. \beta \sin. \lambda}{d} - \beta$ , sed in aequatio quadratica fit,  $k = \pm 1$ , et  $t = -\cot. \beta$ , quae igitur in hanc mutatur:

$$x = \frac{t(\pm b h \pm \sqrt{d^2(1+t^2) - b^2 h^2 t^2})}{d(1+t^2)}; \text{ pro an-}$$

$$\text{gulo } ACD \text{ habetur: } \cot. \beta = \frac{\pm d \sin. \psi}{b \sin. \lambda \pm d \cos. \psi}$$

$$\text{vel etiam } \tan g. \beta = \frac{b \sin. \lambda \pm d \cos. \psi}{\mp d \sin. \phi} \text{ et angulus}$$

$$\text{ipse, } \beta = \text{ang. tang.} \frac{b \sin. \lambda \pm d \cos. \psi}{\mp d \sin. \phi}.$$

### Coroll. VIII.

§. 505. Si angulus  $B$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente  $B$  ad dextram diagonalis, et trapezio inverſo prodeunte, aequatio pro latere  $B$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{\mp d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. (\beta + \phi)} \text{ et pro latere } DC$$

$$\text{in hanc: } d = \frac{\mp b \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}. \text{ Pro angu-}$$

lo  $A$  fit aequatio angularis:

$$\psi = \text{ang. sin.} \frac{\mp b \sin. (\beta + \phi)}{d \sin. \phi} - \beta - \phi.$$

Sed in aequatione quadratica fit,  $h = \pm 1$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{t(\mp b \pm \sqrt{d^2 h^2 (1+t^2) - b^2 t^2})}{d k (1+t^2)} = \sin. \psi.$$

Pro



Pro angulo  $ACD$  fit:

$$\text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{-d \sin. \varphi \sin. \psi}{d \sin. \varphi \cos. \psi \pm b} \text{ vel etiam}$$

$$\text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{-d \text{ tang. } \psi}{d \pm b \sec. \psi \csc. \varphi}. \text{ In aequa-}$$

tione quarti gradus pro angulo  $D$  fit  $h = \pm 1$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x^4 \pm \frac{2bsx}{d} + \frac{(b^2 p^2)x^2}{d^2} \mp \frac{2bmpx}{d} - \frac{bm^2}{d^2} = 0.$$

### Coroll. IX.

§. 506. Si angulus  $ACD$  ponatur rectus; aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{-d \sin. \varphi \cos. (\varphi + \psi)}{\cos. \varphi \sin. \lambda} = \frac{-d \text{ tang. } \varphi \cos. (\varphi + \psi)}{\sin. \lambda},$$

pro latere  $CD$ ,  $d = \frac{-b \sin. \beta}{\text{tang. } \varphi \cos. (\varphi + \psi)}$ , pro angulo  $A$  fit aequatio angularis:

$$\psi = \text{ang. cos. } \frac{-b \sin. \lambda}{d \text{ tang. } \varphi} - \varphi. \text{ Sed in aequa-}$$

tione quadratica fit,  $t = -\cot. \varphi$ , et consequenter aequatio in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{t(bh \mp r(d^2 k^2(1+t^2) - bh^2 t^2))}{dk(1-t^2)}; \text{ pro an-}$$

$$\text{gulo } B \text{ est } \sin. \lambda = \frac{-d \text{ tang. } \varphi \cos. (\varphi + \psi)}{b}; \text{ in}$$

aequatione quarti gradus pro angulo  $D$  fit,  $m = 1$ ,  $p = \cos. \psi$ ,  $q = -\sin. \psi$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x^4 + \frac{2bhsx}{d^2} + \frac{(b^2 h^2 - p^2)x^2}{d^2} - \frac{2bhpx}{d} - \frac{b^2 h^2}{d^2} = 0.$$

## Scholion II.

§. 507. Si latus  $AD$ , cadat intra latus  $BD$ , five trapezium sit partialiter, five totaliter inversum, valet haec aequatio:  $b \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi) = d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi - \psi)$ ; Si vero latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , five trapezium sit partialiter five totaliter inversum, valet haec aequatio:  $b \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi) = d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi + \psi)$ , consequenter est aequatio generalis:  $b \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi) = \mp d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi \pm \psi)$ .

## Problema XXXVI.

Fig. XXXVI. §. 508. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $CD=d$ , angulum  $A=\psi$ ,  $ACD=\beta$ ,  $D=\varphi$ ; aequationem invenire

## Solutio.

Cum sit per antecedentia  $AC = \frac{d \sin. \varphi}{\sin. (\beta + \varphi)}$  et

per Problem. XXXIII. solutionem  $\cos. CAB = -\cos. (\beta + \varphi + \psi)$ , et ab angulo  $B$  in diagonalem demisso perpendicularo  $Bb$ , segmentum  $Ab = -a \cos. (\beta + \varphi + \psi)$ ; in triangulo sinistro per Theorema (Euck II. 11.)  $BC^2 = Ab^2 + AC^2 - 2 AC Ab$ , consequenter symbolis substitutis ad hanc aequationem pervenio:  $(b^2 - a^2) \sin. (\beta + \varphi)^2 = d^2 \sin. \varphi^2 + 2 ad \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi) \cos. (\beta + \varphi + \psi)$ . Q. E. I.

## Coroll.

## Coroll. I.

§. 509. Ex hac aequatione facillime obtinetur  
 latus  $BC$ , cum sit:  $b = \frac{r(a^2 \sin.(\beta + \varphi)^2 \pm 2ad \sin.(\beta + \varphi) \cos.(\beta + \varphi + \psi) + d^2 \sin. \varphi^2)}{\sin.(\beta + \varphi)}$

vel etiam haec aptior ad calculandum et con-  
 struendum:  $b = \frac{r(a^2 \sin.(\beta + \varphi)^2 \sin.(\beta + \varphi + \psi^2) + (d \sin. \varphi \pm a \sin.(\beta + \varphi) \cos.(\beta + \varphi + \psi))^2)}{\sin.(\beta + \varphi)}$

et latus  $AB$  per hanc aequationem:  
 $a = \frac{-d \sin. \varphi \cos.(\beta + \varphi + \psi) \pm r(b^2 \sin.(\beta + \varphi) \sin.(\beta + \varphi) - d^2 \sin. \varphi^2 \sin.(\beta + \varphi + \psi)^2)}{\sin.(\beta + \varphi)}$ . Denique latus

tertium  $CD$  per hanc aequationem exprimitur:  
 $d = \frac{\sin.(\beta + \varphi) (-a \cos.(\beta + \varphi + \psi) \pm \frac{\sin. \varphi}{r(b^2 - a^2 \sin.(\beta + \varphi + \psi)^2)})}{\sin. \varphi}$ .

## Coroll. II.

§. 510. Ex hac aequatione etiam facili-  
 ter obtinetur angulus  $A$ , cum sit:

$$\cos.(\beta + \varphi + \psi) = \frac{(b^2 - a^2) \sin.(\beta + \varphi)^2 - d^2 \sin. \varphi^2}{2ad \sin. \varphi \sin.(\beta + \varphi)}$$

atque hinc ad ipsos angulos descendendo habetur  
 haec aequatio:

$$\psi = \text{ang. cos.} \frac{(b^2 - a^2) \sin.(\beta + \varphi)^2 - d^2 \sin. \varphi^2}{2ad \sin. \varphi \sin.(\beta + \varphi)} - \beta - \varphi.$$

Pro obtinendo angulo  $ACD$  multiplico  $d^2 \sin. \varphi^2$  per  $\sin. (\beta + \varphi)^2 + \cos. (\beta + \varphi)^2 = 1$ , ad omnes terminos respectu anguli  $\beta$  homogeneos reddendos et facta separatione, transpositione et divisione proveniet haec aequatio :  $(b^2 - a^2 + 2ad \sin. \varphi \sin. \psi - d^2 \sin. \varphi^2) \text{ tang. } (\beta + \varphi)^2 - 2ad \sin. \varphi \cos. \psi \text{ tang. } (\beta + \varphi) = d^2 \sin. \varphi^2$ , ex qua operatione ad finem perducta obtinetur haec aequatio :

$$\text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi (a \cos. \psi \pm r (b^2 - (d \sin. \varphi - a \sin. \psi)^2))}{b^2 - a^2 + 2ad \sin. \varphi \sin. \psi - d^2 \sin. \varphi^2}$$

consequenter ad angulum descendendo habetur :  $\beta = \text{ang. tang.}$

$$\frac{d \sin. \varphi (a \cos. \psi \pm r (b^2 - (d \sin. \varphi - a \sin. \psi)^2))}{b^2 - a^2 + 2ad \sin. \varphi \sin. \psi - d^2 \sin. \varphi^2} - \varphi.$$

### Scholion I.

§. 511. Inter sex casus, qui in aequatione continentur, tres dantur Tetragonometriae proprii, qui totidem in Geometria practica problemata nova, utilia et satis pulchra suppeditant, qui obtineant, quando ex aliquo trium in dextro triangulo inveniendо figura construenda proponitur, horum casuum duos solutos dedi, tertium quando angulus  $D$  quaeritur, nondum utiliter solvere potui, cum aequatio ad sextum gradum ascendat, et magna constet multitudine terminorum, a cujus igitur evolutione, ut ad praxin parum utilis, abstinui et studio brevitatis omisi. Caeteri tres casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricae fere facilius expediantur, quos tamen casus evolvi, cum ex aequatione facile eruantur,

*Coroll.*

## Coroll. III.

§. 512. Si anguli  $A$  et  $D$  simul sumti sint aequales duobus rectis, prodeunte sic trapezio parallelarum basium  $AB$ ,  $CD$ , aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur :

$$b = \frac{r(a^2 \sin. \beta^2 \sin. (\beta + \phi)^2 + (d \sin. \phi \pm a \cos. \beta \sin. (\beta + \phi)^2))}{\sin. (\beta + \phi)},$$

sed pro latere  $AB$  habetur haec :

$$a = \frac{d \sin. \phi \cos. \beta \pm r(b^2 \sin. (\beta + \phi) - d^2 \sin. \phi^2 \sin. \beta^2)}{\sin. (\beta + \phi)}$$

pro latere  $CD$ ,

$$d = \frac{\sin. (\beta + \phi) (a \cos. \beta \pm r(b^2 - a^2 \sin. \beta^2))}{\sin. \phi},$$

aequatio pro angulo  $ACD$  in hanc mutatur,  $\phi$  eliminato :

$$\tan. (\beta + \phi) = \frac{d \sin. \psi (a \cos. \psi \pm r(b^2 - (d - a)^2 \sin. \psi^2))}{b^2 - a^2 + (2a - d) d \sin. \psi^2}$$

et angulus ipse,

$$\beta = \text{ang. tang.} \frac{d \sin. \psi (a \cos. \psi \pm r(b^2 - (d^2 - a^2) \sin. \psi^2))}{b^2 - a^2 + (2a - d) d \sin. \psi^2} - \phi.$$

## Coroll. IV.

§. 513. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur :

$$b = \frac{r(a^2 \sin. (\beta + \phi)^2 \cos. (\beta + \phi)^2 + (d \sin. \phi \pm a \sin. (\beta + \phi)^2)^2)}{\sin. (\beta + \phi)},$$

pro latere  $AB$ ,  $a = \pm d \sin. \phi \pm r(b^2 - d^2 \sin. \phi^2 \cot. (\beta + \phi)^2)$ , pro latere  $CD$ ,

Y 5

 $d =$

$$d = \sin.(\beta + \varphi) \frac{(\pm a \sin.(\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \cos.(\beta + \varphi)^2))}{\sin. \varphi}$$

Pro angulo  $ACD$  habetur haec aequatio:

$$\text{tang.}(\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi r(b^2 - (d \sin. \varphi \mp a)^2)}{b^2 - a^2 \pm 2ad \sin. \varphi - d^2 \sin. \varphi^2},$$

$$\text{vel etiam } \text{tang.}(\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi r(b^2 - (d \sin. \varphi \mp a)^2)}{b^2 - (d \sin. \varphi \pm a)^2},$$

et angulus ipse

$$\beta = \text{ang. tang.} \frac{d \sin. \varphi r(b^2 - (d \sin. \varphi \mp a)^2)}{b^2 (d \sin. \varphi \mp a)^2} - \varphi.$$

Coroll. V.

§. 54. Quod si angulus  $D$  ponatur rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente  $D$  ad sinistram diagonalis et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{r(a^2 \cos. \beta^2 \cos.(\beta + \psi)^2 + (d \mp a \cos. \beta \sin.(\beta + \psi))^2)}{\cos. \beta},$$

pro latere  $AB$

$$a = \frac{\pm d \sin.(\beta + \psi) \pm r(b^2 \cos. \beta^2 - a^2 \cos.(\beta + \psi)^2)}{\cos. \beta},$$

pro latere  $CD$ ,  $d = \cos. \beta (\mp a \sin.(\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \cos.(\beta + \psi)))$ , pro angulo  $A$  habetur:

$$\psi = \text{ang. fin.} \frac{(b^2 - a^2) \cos. \beta^2 - d^2}{\pm 2ad \cos. \beta} - \beta, \text{ denique}$$

pro angulo  $ACD$  habetur:

$$\text{cot. } \beta = \frac{d(\pm a \cos. \psi \pm r(b^2 - (a \sin. \psi \pm a)^2))}{b^2 - a^2 \pm 2ad \sin. \psi - d^2}$$

et angulus ipse

$$\beta = \text{ang. cot.} \frac{d(\pm a \cos. \psi \pm r(b^2 - (a \sin. \psi \pm a)^2))}{b^2 - a^2 \pm 2ad \sin. \psi - d^2}.$$

Coroll.

## Coroll. VI.

§. 515. Si angulus  $ACD$  ponatur rectus, aequatio pro latere  $BC$  in hanc abit:

$$b = \frac{r(a^2 \cos. \varphi^2 \cos. (\varphi + \psi)^2 + (d \sin. \varphi \pm \cos. \varphi a \cos. \varphi \sin. (\varphi + \psi))^2)}{\cos. \varphi} \text{ vel etiam in hanc:}$$

$$b = r(a^2 \pm 2ad \sin. (\varphi + \psi) \tan. \varphi + d^2 \tan. \varphi^2),$$

pro latere  $AB$ ,  $a = \frac{d \sin. \varphi \sin. (\varphi + \psi) \pm \cos. \varphi}{\cos. \varphi}$

$$r(b^2 \cos. \varphi^2 - d^2 \sin. \varphi^2 \cos. (\varphi + \psi)^2) \text{ vel etiam}$$

$$a = d \tan. \varphi \sin. (\varphi + \psi) \pm r(b^2 - d^2 \cos. (\varphi + \psi)^2 \tan. \varphi^2),$$

pro latere  $DC$  habetur:  $d = \cot. \varphi (\sin. (\varphi + \psi) \pm r(b^2 - a^2 \cos. (\varphi + \psi)^2))$ , pro angulo  $A$

$$\psi = \text{ang. fin.} \frac{(a^2 - b^2) \cos. \varphi^2 + d^2 \sin. \varphi^2}{2ad \sin. \varphi \cos. \varphi} - \varphi.$$

## Coroll. VII.

§. 516. Si angulus  $A$  fit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$  et  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte pro latere  $BC$  prodit haec aequatio:

$$b = \frac{r(a^2 \sin. (\beta + \varphi)^4 + (d \sin. \varphi \pm a \sin. (\beta + \varphi) \sin. (\beta + \varphi))^2)}{\sin. (\beta + \varphi)}$$

$$\frac{\cos. (\beta + \varphi)^2}{\sin. (\beta + \varphi)}, \text{ pro latere } AB, a = d \sin. \varphi$$

$$\frac{\cos. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 - d^2 \sin. \varphi^2)}{\sin. (\beta + \varphi)} \text{ pro latere } CD$$

$$d = \frac{\sin. (\beta + \varphi) (a \cos. (\beta + \varphi) \pm r(b^2 - a^2 \sin. (\beta + \varphi)^2))}{\sin. \varphi}$$

pro

pro angulo  $ACD$

$$\text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi (-a \pm r (b^2 - d^2 \sin. \varphi^2))}{b^2 - a^2 - d^2 \sin. \varphi^2}$$

et angulus ipse,

$$\beta = \text{ang. tang. } \frac{d \sin. \varphi (-a \pm r (b^2 - d^2 \sin. \varphi^2))}{b^2 - a^2 - d^2 \sin. \varphi^2} - \varphi.$$

### Scholion II.

§. 517. Per hanc positionem in ultimo corollario adhibitam solvitur unum ad triangula spectans problema. puta, quando quaeritur latus  $DC$ ; nam in triangulis partialibus non dantur nisi duo, nec in totali habentur nisi duo, cum segmento  $BE$  lateris  $BD$ , et angulo partiali  $ECD$ ; alterum etiam ad triangula spectans problema solveretur, quando quaeritur angulus  $D$ ; siquidem aequatio sexti gradus, quam non evolvi, solutionem satis commodam utilemque praeberet. Caeteri casus etiam si nova quadam methodo solvantur, tamen etiam trigonometrica expediuntur, casus prior etiam aliis methodis, hic posterior non solvitur.

### Coroll VIII.

§. 518. Duo dantur casus in quibus tangens anguli  $ADC$  ab irrationalitate liberatur, quorum unus obtinet, si fuerit  $d \sin. \varphi = a \sin. \psi$  et consequenter  $d : \sin. \psi = a : \sin. \varphi$ , h. e. quando latus  $AB$ ,  $DC$ , sunt inter se, ut sinus angulorum ad basin  $AD$  ipsis oppositorum, in hoc

$$\text{enim casu fit: } \text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi (a \cos. \psi \pm b)}{b^2 - a^2 + d^2 \sin. \varphi^2},$$

et



et angulus ipse,  $\beta = \text{ang. tang.} \frac{d \sin. \varphi (a \cos. \psi \pm b)}{b^2 - a^2 + d^2 \sin. \varphi^2} - \varphi$ ,  
 alter casus obtinet quando est,  $b = d \sin. \varphi - a \sin. \psi$   
 in quo fit  $\text{tang.} (\beta + \varphi) = \frac{-d \sin. \varphi}{a}$  et ipse angulus  
 $\beta = \text{ang. tang.} \frac{-d \sin. \varphi}{a} - \varphi$ .

## Scholion III.

§. 519. Si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ ,  
 quomodocunque trapezium sit inversum, valet  
 haec aequatio:  $(b^2 - a^2) \sin. (\beta + \varphi)^2 = d^2 \sin. \varphi^2 \pm$   
 $2 a d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi) \cos. (\beta + \varphi \pm \psi)$ . Si vero  
 latus  $AB$  sit intra latus  $AD$ , quomodocunque  
 trapezium sit inversum, valet aequatio primo  
 inventa, proinde generalis aequatio haec est:  
 $(b^2 - a^2) \sin. (\beta + \varphi)^2 = d^2 \sin. \varphi^2 \pm 2 a d \sin. \varphi$   
 $\sin. (\beta + \varphi) \cos. (\beta + \varphi \pm \psi)$ .

## Problema XXXVII.

§. 520. In figura quadrilatera proposita Fig.  
 $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB = a$ ,  $DC = d$ , XXXVII.  
 angulum  $A = \psi$ ,  $D = \varphi$ ,  $B = \lambda$ ,  $ACD = \beta$ ,  
 aequationem invenire.

## Solutio.

Cum ex antecedentibus constet esse  $AC =$   
 $\frac{d \sin. \varphi}{\sin. (\beta + \varphi)}$  et  $\sin. ACB = -\sin. (\beta + \lambda + \varphi + \psi)$ ;  
 in triangulo sinistro pervenio statim ad hanc ana-  
 logiam:  $AB : \sin. ACB = AC : \sin. B$ , et sym-  
 bolis

bolis substitutis  $a$ : —  $\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi) =$   
 $= \frac{d \sin. \phi}{\sin. (\beta + \phi)}$ ;  $\sin. \lambda$ , consequenter etiam habe-  
 tur haec aequatio:  $a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi) = - d \sin. \phi$   
 $\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ . Q. E. I.

## Coroll. I.

§. 521. Ex hac aequatione statim habentur  
 latera cum sit:  $a = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}$ ,

nec non  $d = \frac{-a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}{\sin. \phi \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)}$ , faciliter etiam

habetur angulus  $A$ , cum sit,  $\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi) =$   
 $= \frac{-a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}{d \sin. \phi}$  et consequenter,

$\psi = \text{ang. sin.} \frac{-a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi)}{d \sin. \phi} - \beta - \lambda - \phi$ .

Alia solutio obtinetur, sinus a se invicem sepa-  
 rando, nam posito ad abbreviandum:  $\sin. \lambda = h$ ,  
 $\sin. \phi = k$ ,  $\sin. (\beta + \phi) = m$ ,  $\sin. (\beta + \lambda + \phi) = p$ ,  
 $\cos. (\beta + \lambda + \phi) = q$ ,  $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = r(1 - x^2)$ ,  
 et facta transpositione et substitutione prodit  
 haec aequatio abbreviata:  $ahm + dkqx = -dkp$   
 $r(1 - x^2)$ , ex qua operatione absoluta elicitur  
 haec aequatio:

$$x = \frac{-amh \pm p r (d^2 k^2 - a^2 h^2 m^2)}{dk} = \sin. \psi.$$

Coroll.

## Coroll. II.

§. 522. Pro angulo  $B$  obtinendo habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi)}{a \sin. (\beta + \phi) + d \sin. \phi \cos. (\beta + \phi + \psi)}$$

vel etiam haec:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{-d \sin. \phi \text{ tang. } (\beta + \phi + \psi)}{d \sin. \phi + a \sin. (\beta + \phi) \sec. (\beta + \phi + \psi)}$$

similiter pro angulo  $ACD$  habetur haec:

$$\text{tang. } (\beta + \phi) = \frac{-d \sin. \phi \sin. (\lambda + \psi)}{a \sin. \lambda + d \sin. \phi \cos. (\lambda + \psi)}$$

$$= \frac{-d \sin. \phi \text{ tang. } (\lambda + \psi)}{d \sin. \phi + a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \psi)} \quad \text{et hinc ad}$$

angulum descendendo obtinetur:

$$\beta = \text{ang. tang. } \frac{-d \sin. \phi \text{ tang. } (\lambda + \psi)}{d \sin. \phi + a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \psi)} - \phi.$$

## Coroll. III.

§. 523. Ad obtinendum angulum  $D$ , separatis a se invicem finibus et posito ad abbreviandum  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\beta + \lambda + \psi) = p$ ,  $\cos. (\beta + \lambda + \psi) = q$ ,  $\sin. \phi = x$ ,  $\cos. \phi = r(1 - x^2)$ , facta substitutione et transpositione habetur haec aequatio abbreviata:  $ahnx + dqx^2 = -(ahm + dpx) r(1 - x^2)$ , ex qua operatione absoluta, propter  $nq + mp \cos. (\lambda + \psi) = k$ , brevitatis gratia, habetur haec aequatio quarti gradus:  $x^4 + \frac{2ahkx^3}{d} + \frac{(a^2h^2 - p^2)}{d^2}$

$$x^2 - \frac{2ahmpx}{d} - \frac{a^2h^2m^2}{d^2} = 0.$$

Schol.

## Scholion I.

§. 524. Inter sex casus in aequatione contentos, duo dantur Tetragonometriae proprii, qui tum obtinent, cum in triangulo dextro quaeruntur anguli  $D$  et  $ACD$ , et in Geometria practica constituunt duo problemata nova utilia juxta ac pulchra. Caeteri quatuor casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, quos tamen evolvi, cum ex aequatione facile consequantur, et solutiones tetragonometricae trigonometricis non adeo multum cedunt.

## Coroll. IV.

§. 525. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul summi aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AB$ ,  $DC$ , aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{d \sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda)}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)} \text{ vel etiam angulo } \varphi \text{ eli-}$$

$$\text{minato: } a = \frac{d \sin. \psi \sin. (\beta + \lambda)}{\sin. \lambda \sin. (\beta - \psi)}, \text{ et pro latere } DC$$

$$\text{erit, } d = \frac{a \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda)} = \frac{a \sin. \lambda \sin. (\beta - \psi)}{\sin. \psi \sin. (\beta + \lambda)},$$

pro angulo  $B$  habetur:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{d \sin. \varphi \sin. \beta}{a \sin. (\beta + \varphi) - d \sin. \varphi \cos. \beta}$$

$$= \frac{d \sin. \psi \sin. \beta}{a \sin. (\beta - \psi) - d \sin. \psi \cos. \beta} \text{ vel}$$

$$\text{tang. } \lambda = \frac{d \text{ tang. } \beta}{a \sin. (\beta + \varphi) \sec. \beta \csc. \varphi - d}$$

$$= \frac{d \text{ tang. } \beta}{a \sin. (\beta - \psi) \sec. \beta^2 \csc. \varphi - d}$$

pro

pro angulo  $ACD$

$$\text{tang.}(\beta + \varphi) = \frac{-d \sin. \psi \sin. (\lambda + \psi)}{a \sin. \lambda + d \sin. \psi \cos. (\lambda + \psi)}$$

vel etiam,

$$\text{tang.}(\beta + \varphi) = \frac{-d \text{tang.}(\lambda + \psi)}{a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \psi) \csc. \psi + d}$$

*Coroll. V.*

§. 526. Si anguli  $A$  et  $B$  simul sumti sint aequales duobus rectis, prodeunte trapezio parallelarum basium,  $AD$ ,  $BC$  aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:  $a = \frac{d \sin. \varphi}{\sin. \lambda} = \frac{d \sin. \varphi}{\sin. \psi}$ ,

ex qua aequatione simplicissima caeteri casus statim perspiciuntur. Denique si anguli diagonaliter oppositi  $B$  et  $D$  sint simul sumti aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium circulo inscriptibile, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:  $a = \frac{d \sin. \varphi \sin. (\beta + \psi)}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)} = \frac{d \sin. (\beta + \psi)}{\sin. (\beta + \varphi)}$ ,

et hinc  $d = \frac{a \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. (\beta + \psi)}$  et pro angulo  $A$  habetur haec aequatio angularis:

$\psi = \text{ang. sin.} \frac{a \sin. (\beta + \varphi)}{d} - \beta$ , sed in aequatione quadratica fit,  $h=k$ ,  $p=-\sin. \beta$ ,  $q=-\cos. \beta$ , quae igitur in hanc mutatur:

$$x = \frac{amq \mp p \sqrt{(d^2 - a^2 m^2)}}{d} = \sin. \psi, \text{ et pro angulo}$$

Z

gulo

$$\begin{aligned} \text{gulo } ACD, \text{ tang. } (\beta + \varphi) &= \frac{-d \sin. (\lambda + \psi)}{a + d \cos. (\lambda + \psi)} \\ &= \frac{-d \text{ tang. } (\lambda + \psi)}{d + a \sec. (\lambda + \psi)} \text{ et hinc} \\ \beta &= \text{ang. tang. } \frac{-d \text{ tang. } (\lambda + \psi)}{d + a \sec. (\lambda + \psi)} - \varphi. \end{aligned}$$

Coroll. VI.

§. 527. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inyerlo prodeunte, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$\begin{aligned} a &= \frac{\mp d \sin. \varphi \cos. (\beta + \lambda + \varphi)}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}, \text{ pro latere } DC, \\ d &= \frac{\mp a \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}{d \sin. \varphi \cos. (\beta + \lambda + \varphi)}, \text{ pro angulo } B \\ \text{tang. } \lambda &= \frac{\mp d \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi)}{a \sin. (\beta + \varphi) \mp d \sin. \varphi \sin. (\beta + \varphi)} \\ &= \frac{d \sin. \varphi}{(d \sin. \varphi \pm a) \text{ tang. } (\beta + \varphi)} \text{ pro angulo } ACD, \\ \text{tang. } (\beta + \varphi) &= \frac{\mp d \sin. \varphi \cos. \lambda}{a \sin. \lambda \mp d \sin. \varphi \sin. \lambda} \text{ vel etiam} \\ \text{tang. } (\beta + \psi) &= \frac{d \sin. \varphi}{(d \sin. \varphi \pm a) \text{ tang. } \lambda}, \text{ et angulus} \\ \text{ipse } \beta &= \text{ang. tang. } \frac{d \sin. \varphi}{(d \sin. \varphi \pm a) \text{ tang. } \lambda} - \varphi. \end{aligned}$$

In aequatione quarti gradus pro angulo  $D$  fit,  $p = \pm \cos. (\lambda + \beta)$ ,  $q = \mp \sin. (\beta + \lambda)$ ,  $k = \mp \sin. \lambda$ , quare aequatio in hanc paululum mutatur:

$$x^4 \mp 2ahkx^3 + (a^2 h^2 - p^2)x^2 \mp 2ahmpx - a^2 h^2 m^2 = 0.$$

$$\frac{x^4}{d} \mp \frac{2ahkx^3}{d^2} + \frac{(a^2 h^2 - p^2)x^2}{d} \mp \frac{2ahmpx}{d} - \frac{a^2 h^2 m^2}{d^2} = 0.$$

Coroll.

## Coroll. VII.

§. 528. Si angulus  $D$  fit aequalis recto vel tribus rectis, cadente vertice  $D$  ad sinistram diagonalem, et trapezio inverso prodeunte, pro latere  $AB$  aequatio in hanc mutatur:

$$a = \frac{\overline{+} d \cos. (\beta + \lambda + \psi)}{\sin. \lambda \cos. \beta} \text{ et pro latere } DC,$$

$$d = \frac{\overline{+} a \sin. \lambda \cos. \beta}{\cos. (\beta + \lambda + \psi)}, \text{ pro angulo } A \text{ aequatio}$$

$$\text{angularis: } \psi = \text{ang. cos. } \frac{\overline{+} a \sin. \lambda \cos. \beta}{d} - \beta - \lambda,$$

sed in aequatione quadratica fit,  $k = \pm 1$ ,  $m = \pm \cos. \beta$ ,  $p = \pm \cos. (\lambda + \beta)$ ,  $q = \overline{+} \sin. (\beta + d)$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{\pm a m k q \pm p \sqrt{(d^2 - a^2 h^2 m^2)}}{d} = \sin. \psi;$$

$$\text{pro angulo } B, \text{ tang. } \lambda = \frac{-d \cos. (\beta + \psi)}{\pm a \cos. \beta - d \sin. (\beta + \psi)}$$

$$= \frac{d}{d \text{ tang. } (\beta + \psi) \overline{+} a \cos. \beta \sec. (\beta + \psi)} \text{ pro an-}$$

$$\text{gulo } ACD, \cot. \beta = \frac{d \text{ tang. } (\lambda + \psi)}{d \pm a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \psi)} \text{ vel}$$

$$\text{tang. } \beta = \frac{d \pm a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \psi)}{d \text{ tang. } (\lambda + \psi)}, \text{ et angulus ipse,}$$

$$\beta = \text{ang. tang. } \frac{d \pm a \sin. \lambda \sec. (\lambda + \psi)}{d \text{ tang. } (\lambda + \psi)}.$$

## Coroll. VIII.

§. 529. Si angulus  $B$  fit rectus vel etiam tribus rectis aequalis, cadente vertice  $B$  ad

Z 2

dex.

dextram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverfo prodeunte fit pro latere  $AB$  aequatio :

$$a = \frac{-d \sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi + \psi)}{\sin. (\beta + \varphi)}, \text{ et pro latere } DC$$

$$d = \frac{-a \sin. (\beta + \varphi)}{\sin. \varphi \cos. (\beta + \varphi + \psi)}, \text{ pro angulo } A \text{ aequa-}$$

$$\text{tio angularis: } \psi = \text{ang. cos. } \frac{-a \sin. (\beta + \varphi)}{d \sin. \varphi} - \beta - \varphi.$$

Sed in aequatione quadratica fit,  $h = \pm 1$ ,  $p = \pm \cos. (\beta + \varphi)$ ,  $q = \mp \sin. (\beta + \varphi)$ , aequatio igitur in hanc paululum mutatur :

$$x = \frac{a m q \pm p \sqrt{(d^2 k^2 - a^2 m^2)}}{d k} = \sin. \psi,$$

$$\text{pro angulo } ACD: \text{tang.}(\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi \cos. \psi}{d \sin. \varphi \sin. \psi - a}$$

$$= \frac{d \sin. \varphi}{d \sin. \varphi \text{ tang. } \psi - a \sec. \psi}, \text{ et angulus ipse,}$$

$$\beta = \text{ang. tang. } \frac{d \sin. \varphi}{d \sin. \varphi \text{ tang. } \psi + a \sec. \psi} - \varphi. \text{ De-}$$

nique in aequatione quarti gradus fit,  $h = \pm 1$ ,  $p = \pm \cos. (\beta + \psi)$ ,  $q = \pm \sin. (\beta + \psi)$ , et  $k = \mp \sin. \psi$ , quare aequatio in hanc paululum mutatur :

$$x^4 - \frac{2 a k x^3}{d} + \frac{(a^2 - p^2) x^2}{d} - \frac{2 a m p x}{d} - a^2 m^2 = 0.$$

### Coroll. IX.

§. 530. Si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte ; aequatio pro segmento  $BE$  lateris  $BD$  in hanc mutatur :

$$a =$$



$$a = \frac{d \sin. \varphi \sin. (\beta + \lambda + \varphi)}{\sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}, \text{ et pro latere } DC \text{ in}$$

$$\text{hanc: } d = \frac{a \sin. \lambda \sin. (\beta + \varphi)}{d \sin. \varphi \sin. (\beta + d + \varphi)} \text{ et pro angulo } B$$

$$\text{tang. } \lambda = \frac{d \sin. \varphi \text{ tang. } (\beta + \varphi)}{a \text{ tang. } (\beta + \varphi) - d \sin. \varphi}$$

$$= \frac{d \text{ tang. } (\beta + \varphi)}{a \text{ tang. } (\beta + \varphi) \text{ cosec. } \varphi - d}. \text{ Pro angulo}$$

$$ACD: \text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{d \sin. \varphi \text{ tang. } \lambda}{a \text{ tang. } \lambda - d \sin. \varphi}, \text{ vel}$$

$$\text{etiam: } \text{tang. } (\beta + \varphi) = \frac{d \text{ tang. } \lambda}{a \text{ tang. } \lambda \text{ cosec. } \varphi - d} \text{ et an-}$$

$$\text{gulus } \beta = \text{ang. tang. } \frac{d \text{ tang. } \lambda \text{ cosec. } \varphi - d}{a \text{ tang. } \lambda \text{ cosec. } \varphi - d} - \varphi.$$

Sed in aequatione quarti gradus pro angulo  $D$  fit,  
 $p = -\sin. (\beta + \lambda)$ ,  $q = -\cos. (\beta + \lambda)$  et  
 $k = -\cos. \lambda$ , quare aequatio in hanc pau-  
 lulum mutatur:  $x^4 - \frac{2 a h k x^3}{d} + \frac{(a^2 h^2 - p^2)}{d^2}$

$$x^2 + \frac{2 a h m p x}{d} - \frac{a^2 h^2 m^2}{d^2} = 0.$$

### Scholion II.

§. 531. Hac positione ultimi Corollarii unum  
 novum ad triangula spectans problema solvitur,  
 quod tum obtinet, quando quaeritur angulus  $D$ ,  
 cum in triangulo totali non dentur nisi duo,  
 segmentum  $BE$  et angulis  $B$ , et partialis  
 $ECD$ , nec in partialibus nisi duo, quod pro-  
 blema vix ullis aliis methodis solvitur; caeteri

casus etiam si nova quadam methodo tetragonometrica solvantur, tamen etiam trigonometrica expediuntur.

*Scholion III.*

§. 532. Si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , quomodocunque trapezium sit inversum; obtinet haec aequatio:  $a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi) = d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi - \psi - \lambda)$ , si vero latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , quomodocunque trapezium sit inversum, obtinet haec aequatio:  $a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi) = d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi + \psi - \lambda)$ , est igitur aequatio univversalis hujus formae:  $a \sin. \lambda \sin. (\beta + \phi) = \mp d \sin. \phi \sin. (\beta + \phi \pm \psi \pm \lambda)$ .



## CAPUT XI.

*Continens tria problemata quintae classis  
particularis, sub posteriore principali  
contentae.*

*Problema XXXVIII.*

§. 533. In figura quadrilatera proposita Fig. XXXVIII.  
 $ABCD$ , iuter haec sex: latus  $BC=b$ ,  $CD=d$ ,  
 $AD=c$ , angulum  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ ,  $ACD=\beta$ ,  
aequationem invenire

*Solutio.*

Cum per aetecedentia probl. 30. (§. 427.)  
constet esse diagonalem:  $AC = d \cos. \beta +$   
 $r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$  atque

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. \beta}{c},$$

in triangulo sinistro pervenio statim ad hanc ana-  
logiam  $AC: \sin. B = BC: \sin. CAB$ , h. e.  
symbolis substitutis:  $d \cos. \beta + r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2):$

$$\sin. \lambda = b: \frac{\sin. \psi r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - \lambda \sin. \beta \cos. \psi}{c}$$

adeoque habetur haec aequatio:  $b c \sin. \lambda = d$   
 $\sin. (\psi - \beta) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta$   
 $\cos. (\psi - \beta) + c^2 \sin. \psi$ . Q. E. I.

*Coroll. I.*

§. 534. Ex hac aequatione facillime solvun-  
tur duo casus, quorum unus, si inveniendum

Z 4

latus

latus  $BC$ , cum sit:  $b = \frac{d \sin. (\psi - \beta) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)}{c \sin. \lambda}$   
 $-\frac{d^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta) + c^2 \sin. \psi}{c \sin. \lambda}$ , alter si inve-  
niendus angulus  $B$ , cum sit:  $\sin. \lambda = \frac{d \sin. (\psi - \beta)}{b c}$   
 $r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta) + c^2 \sin. \psi$   
 $b c$

## Coroll. II.

§. 535. Ad inveniendum latus  $CD$ , sit ad ab-  
breviandum  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \psi = m$ ,  $\sin. \beta = n$ ,  
 $\sin. (\psi - \beta) = p$ ,  $\cos. (\psi - \beta) = q$ , et  
facta substitutione et transpositione habetur:  
 $c (b h - c m) + d^2 n q = d p r (c^2 - d^2 n^2)$ , ex  
qua operatione ad finem perducta obtinetur:  
 $d = \frac{r (c^2 p^2 - 2 c n q (b h - c m) \pm c p}{n r^2}$   
 $r (c^2 p^2 - 4 n (b h - c m) (c q + b n h - c m n))$   
 $n r^2$

ex eadem aequatione abbreviata pro latere  $AD$   
obtinendo pervenitur ad hanc aequationem quarti  
gradus:  $c^4 - 2 \frac{b h c^3}{m} + \frac{(b^2 h^2 - d^2 p^2 - 2 d^2 n q)}{m^2}$   
 $c^2 + 2 \frac{d^2 b n h q c}{m^2} + \frac{d^4 n^2}{m^2} = 0$ .

## Coroll. III.

§. 536. Ad inveniendum angulum  $A$ , pono  
ad abbreviandum  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  
 $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = r (1 - x^2)$ ,  $r (c^2 - d^2 m^2) = r$ ;  
facta

facta separatione finuum, substitutione et transpositione, habetur haec aequatio abbreviata:  $bch - (c^2 + (rn - dm) d) x = -dm(r + dn) \mathcal{R}(1 - x^2)$ ; fitque rursus ad abbreviandum coëfficiens ipsius,  $x = P$ , et coëfficiens ipsius  $\mathcal{R}(1 - x^2) = Q$ , et facta substitutione, erit aequatio decurtata:  $bch - Px = -Q\mathcal{R}(1 - x^2)$ , ex qua operatione absoluta obtinetur:

$$x = \frac{Pbch \pm Q\mathcal{R}(P^2 + Q^2 - b^2c^2h^2)}{P^2 + Q^2} = \sin. \psi.$$

Ad inveniendum angulum  $ACD$ , sit ad abbreviandum,  $bc \sin. \lambda - c^2 \sin. \psi = A^2$ , et facta substitutione erit aequatio abbreviata:  $A^2 + d^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta) = d \sin. (\psi - \beta) \mathcal{R}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ , et sumtis quadratis, facta concinnatione, et termino  $A^4$  per  $\sin. \beta^2 + \cos. \beta^2$  multiplicato, ad aequationem respectu anguli  $\beta$  homogeneam reddendam, et facta transpositione et divisione, et posito ad abbreviandum  $\sin. \psi = m$ ,  $\cos. \psi = n$ ,  $\tan. \beta = t$ , proveniet haec aequatio:  $A^4 + 2A^2 d^2 m + d^4 - d^2 c^2 n^2) t^2 + 2d^2 nt (A^2 + c^2 m) = d^2 c^2 m^2 - A^4$  ex qua operatione absoluta obtinetur:

$$t = \frac{-d^2 n (A^2 + c^2 m) \pm \mathcal{R}(d^2 n^2 (A^2 + c^2 m)^2)}{A^4 + 2A^2 d^2 m + d^4 - d^2 c^2 n^2} \\ + \frac{(d^2 c^2 m^2 - A^4) (A^4 + 2A^2 d^2 m + d^4 - d^2 c^2 n^2)}{A^4 + 2A^2 d^2 m + d^4 - d^2 c^2 n^2}$$

### Scholion I.

§. 537. Inter sex casus qui in aequatione continentur, sunt tantum tres Tetragonometriae proprii, qui tum obtinent, cum ex tribus illis, quae in triangulo dextro signata sunt, figillatim

sumtis et inveniendis, quaeritur constructio figurae, et in Geometria practica totidem problemata nova satis pulchra et utilia constituunt. Caeteri tres casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricae fere facilius expediantur, quorum tamen solutiones tetragonometricas dedi, quia ex aequatione facile consequuntur.

*Coroll. IV.*

§. 538. Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul summi aequales duobus rectis, prodennente sic trapezio parallelarum basium  $BC$ ,  $AD$ , aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur, angulo  $\lambda$  eliminato:

$$b = \frac{d \sin. (\psi - \beta) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta}{c \sin. \psi}$$

$$\frac{\cos. (\psi - \beta) + c}{c \sin. \psi}, \text{ at angulo } \psi \text{ eliminato habetur:}$$

$$b = \frac{d \sin. (\beta + \lambda) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta}{c \sin. \lambda}$$

$$\frac{\cos. (\beta + \lambda) + c^2 \sin. \lambda}{c \sin. \lambda}; \text{ in aequatione quadratica}$$

$$\text{pro latere } CD \text{ fit } h = m, \text{ et aequatio in hanc paululum mutatur: } d = \frac{r (c^2 p^2 - 2 c m n q (b - c) + c p}{n r^2}$$

$$\frac{r (c^2 p^2 - 4 m n (b - c) (c q + (b - c) m n))}{n r^2}. \text{ Sed}$$

aequatio quarti gradus pro latere  $AD$  in hanc etiam paululum mutatur:

$$c^4 - 2 b c^3 + \frac{(b^2 - d^2 p^2 - d^2 n q)}{m^2} c^2 + \frac{2 d^2 b n q r}{m} + \frac{d^4 n^2}{m^2} = 0.$$

In

In aequatione quadratica pro angulo  $ACD$ , fit,  
 $A^2 = (b-c) c \sin. \lambda = (b-c) c \sin. \psi$ ,  $m = \sin. \lambda$   
 $= \sin. \psi$ , et  $n = \cos. \psi = -\cos. \lambda$ , sed aequatio  
 quoad formam externam invariata manet,

## Coroll. V.

§. 539. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam  
 aequalis duobus rectis, cadente vertice  $A$  supra  
 diagonalem  $BD$ , et trapezio inverfo prodeunte,  
 aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{d \cos. \beta \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} \pm d^2 \sin. \beta^2 \pm c^2}{c \sin. \lambda},$$

pro angulo  $\beta$  fit,

$$\sin. \lambda = \frac{d \cos. \beta \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} \pm d^2 \sin. \beta^2 \pm c^2}{b};$$

in aequatione quadratica pro latere  $CD$  fit,  
 $m = \pm 1$ ,  $p = \pm \cos. \beta$ ,  $q = \mp n$ , quae igitur in

$$\text{hanc mutatur: } d = \frac{\sqrt{(c^2 p^2 - 2cn^2(c \pm bh)) \pm cp}}{n \sqrt{2}} \\ \sqrt{(c^2 p^2 - 4n(bh \mp c)(bh \mp 2cn))}; \text{ sed}$$

aequatio quarti gradus pro latere  $AD$  in hanc  
 mutatur:  $c^4 \mp 2bh c^3 + (b^2 h^2 - d^2 p^2 + 2d^2 n^2)$   
 $c - 2d^2 b h n^2 + d^4 n^2 = 0$ ; aequatio vero pro  
 angulo  $ACD$  in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \beta = \frac{\sqrt{(d^2 c^2 - A^4)}}{A^2 \pm d^2}.$$

## Coroll. VI.

§. 540. Si angulus  $B$  sit rectus vel etiam  
 aequalis tribus rectis, cadente vertice  $B$  ad dex-  
 tram

tram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverfo prodeunte, aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b = \frac{d \sin. (\psi - \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta \mp d^2 \sin. \beta}}{\cos. (\psi - \beta) \pm c^2 \sin. \psi}, \text{ in aequatione quadra-}$$

$$\text{tica pro latere } DC \text{ fit, } h = \pm 1, \text{ quae igitur in hanc paululum mutatur: } d = \frac{\sqrt{c^2 p^2 + 2cnq(cm \mp b)}}{n \sqrt{2}} \\ \pm cp \sqrt{(c^2 p^2 + 4n(cm \mp b)(cq \pm bn - cmn))},$$

$$\text{fed aequatio quarti gradus pro latere } AD \text{ in hanc abit: } c^4 \mp \frac{2bc^3}{m} + \frac{(b^2 - d^2 p^2 - 2d^2 nq)}{m^2}$$

$$\frac{c^2 \pm \frac{2d^2 bnqc}{m^2} + \frac{d^4 n^2}{m^2}}{m^2} = 0. \text{ In aequatione co-}$$

rollarii tertii pro angulo  $A$  fit etiam  $h = \pm 1$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x = \pm \frac{Pbc \pm Q \sqrt{C^2 + Q^2 - b^2 c^2}}{P^2 + Q^2} = \sin. \psi.$$

In aequatione ejusdem corollarii pro angulo  $ACD$ , fit;  $A = \pm bc - c^2 \sin. \psi$ , sed ipsa aequatio quoad formam externam invariata manet.

### Coroll. VII.

§. 541. Si denique angulus  $ACD$  fit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente latere  $DC$  supra latus  $CB$ , et vertice  $D$  ad sinistram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverfo prodeunte,

$$\text{fit latus } BC = b = \frac{\cos. \psi \sqrt{c^2 - d^2} + (c^2 - d^2) \sin. \psi}{c \sin. \lambda}$$

et



et hinc pro angulo  $B$

$$\sin. \lambda = \frac{\cos. \psi \sqrt{c^2 - d^2} + (c^2 - d^2) \sin. \psi}{c}; \text{ in}$$

aequationibus secundi corollarii fit,  $n = \pm 1$ ,  
 $p = \mp \cos. \psi$ ,  $q = \pm \sin. \psi$ , quare prior  
 aequatio pro latere  $CD$  in hanc mutatur:

$$d = \frac{\sqrt{c^2 p^2 - 2 c q (b h - c m) \pm c p}}{\sqrt{(c^2 p^2 - 4 (b h - c m) (c q \pm b h \mp c m))}}$$

et posterior quarti gradus in hanc abit:  
 $c^4 - \frac{2 b h c^3}{m} + \frac{(b^2 h^2 - d^2 p^2 - 2 d^2 q)}{m^2} c + \frac{d^4}{m^2} = 0$ . In aequatione corol-

larii III. pro angulo  $A$ , fit  $m = \pm 1$ ,  $n = 0$ ,  
 $r = \sqrt{c^2 - d^2}$ ,  $P = b c h - c^2 \mp d^2$ ,  $Q = -d m r$ ,  
 verum quoad formam externam aequatio invariata manet.

### Coroll. VIII.

§. 542. Si angulus  $A$  ponatur duobus rectis  
 aequalis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  
 $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  
 $BCD$  abeunte, fit latus  $BC$ ,

$$b = \frac{d \sin. \beta (\sqrt{c^2 - d^2} \sin. \beta^2) + d \cos. \beta}{c \sin. \lambda} \text{ et}$$

$$\sin. \lambda = \frac{d \sin. \beta (\sqrt{c^2 - d^2} \sin. \beta^2) + d \cos. \beta}{b c}. \text{ In}$$

aequatione quadratica pro latere  $CD$ , et quarti  
 gradus pro latere  $AD$ , fit  $m = 0$ ,  $p = \sin. \beta = n$ ,  
 $q = -\cos. \beta$ . Prior igitur in hanc mutatur:  
 $d =$

$$d = \frac{r(c^2n + 2bchq \pm cr(c^2n^2 - 4bh n(bnh - cq)))}{r(2n)}$$

Posterior ad hanc quadraticam deprimitur:  
 $(b^2h^2 - d^2p^2)c^2 - 2d^2bh nqc + d^4n^2 = 0$ , ex qua  
 elicitur:  $c = \frac{n(d^2bhq \pm r(d^2 - b^2h^2))}{b^2h^2 - d^2n^2}$ . In aequa-

tione pro angulo  $ACD$  fit,  $m=0$ ,  $n=-1$ , et  
 aequatio in hanc mutatur:

$$t = \frac{A^2(d^2 \pm r(d^2 - A^4 - d^4 + d^2c^2))}{A^4 + d^4 - d^2c^2} = \text{tang. } \beta.$$

Coroll. IX.

§. 543. Quod si angulus  $B$  ponatur aequalis  
 duobus rectis, lateribus  $BC$ ,  $BA$  in diagona-  
 lem  $AC$  incidentibus, et trapezio in triangulum  
 $ACD$  abeunte, in aequatione quadratica et  
 quarti gradus corollarii secundi fit,  $h=0$ ,  
 et prior in hanc mutatur:

$$d = \frac{cr(p^2 + mnq \pm pr(1 - (q - 2mn)^2))}{nr^2}$$

et consequenter ex hac aequatione fit:

$$\text{latus } AD, c = \frac{dnr^2}{r(p^2 + 2mn \pm pr(1 - (q - 2mn)^2))}$$

posterior in hanc abit, ad secundum gra-  
 dum depressa et extracta radice:

$$c = \frac{dr(p^2 + 2mnq \pm pr(1 - (q - 2mn)^2))}{mr^2}$$

ex hac autem sequitur esse:

$$d = \frac{cmr^2}{r(p^2 + 2mnq \pm pr(1 - (q - 2mn)^2))}$$

Similiter in aequatione quadratica pro angulo  $A$   
 fit

fit  $h = 0$ , et consequenter aequatio, in hanc mutatur:  $\sin \psi = Q \sqrt{P^2 + Q^2}$ , denique in aequatione quadratica pro angulo  $ACD$ , fit  $A^2 = -c^2 \sin \psi$ , sed quoad formam externam aequatio invariata manet.

*Scholion II.*

§. 544. Per positionem octavi corollarii unum ad triangula spectans problema methodo tetragonometrica solvitur, quod nullo modo alio solvitur, et tunc obtinet, quando quaeritur latus  $CD$ ; in nullo enim trium triangulorum dantur nisi duo, et in totali segmentum  $ED$ , lateris  $BD$ , et angulus partialis  $ECD$ ; caeteri casus etiam si nova quadam ratione tetragonometrica solvantur, tamen etiam vulgaribus methodis solvuntur. Per positionem ultimi corollarii etiam si novae solutiones tetragonometricae prodeant, tamen etiam singuli casus methodis vulgaribus expediuntur.

*Scholion III.*

§. 545. Aequatio in resolutione hujus problematis data valet in hypothesi figurae constructae, quando angulus  $ACD$  est acutus, si vero sit obtusus valet haec aequatio:  $b c \sin \lambda = -d \sin. (\beta + \psi) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} + d^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \psi) + c^2 \sin. \psi$ . Generalis igitur aequatio pro trapezio directo est haec:  $b c \sin \lambda = \pm d \sin. (\psi \mp \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} \mp d^2 \sin. \beta \cos. (\psi \mp \beta) + c^2 \sin. \psi$ . Quod si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$  existente angulo  $ACD$  acuto, obtinet haec aequatio:  $b c \sin \lambda = d \sin. (\beta + \psi) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} + d^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \psi) + c^2 \sin. \psi$ ; sed existente eodem ob-

tus,

tufo, obtinet haec:  $b c \sin. \lambda = d \sin. \left( \frac{\psi - \beta}{\beta - \psi} \right)$   
 $r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta \cos. \left( \frac{\psi - \beta}{\beta - \psi} \right) + c^2 \sin. \psi.$

In hoc itaque casu five trapezium fit partialiter  
 five totaliter inverfum valet haec aequatio:

$b c \sin. \lambda = d \sin. \left( \frac{\psi \pm \beta}{\beta - \psi} \right) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d^2 \sin. \beta$   
 $\cos. \left( \frac{\psi \pm \beta}{\beta - \psi} \right) + c^2 \sin. \psi.$  Si latus  $AB$  cadat in-9

tra latus  $AD$ , existente angulo  $ACD$  acuto,  
 obtinet haec aequatio:  $b c \sin. \lambda = d \sin. (\beta - \psi)$

$r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta \cos. (\beta - \psi) - c^2 \sin. \psi.$

Sed existente eodem obtuso haec habetur:

$b c \sin. \lambda = d \sin. (\beta + \psi) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta$

$\cos. (\beta + \psi) - c^2 \sin. \psi.$  In hoc itaque casu, five

trapezium fit totaliter five partialiter inverfum,

valet haec aequatio generalis:  $b c \sin. \lambda = d \sin. (\beta \mp \psi)$

$r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d^2 \sin. \beta \cos. (\beta \mp \psi) - c^2 \sin. \psi.$  Aequa-

tio igitur generalissima erit hujusmodi:  $b c \sin. \lambda = \pm d$

$\sin. \left( \frac{\psi \mp \beta}{\beta - \psi} \right) r(c^2 - \lambda \sin. \beta^2) \mp d^2 \sin. \beta$

$\cos. \left( \frac{\psi \mp \beta}{\beta - \psi} \right) \pm c^2 \sin. \psi.$

### Problema XXXIX.

Fig. §. 546. In figura quadrilatera proposita  
 XXXIX.  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  
 $CD=d$ ,  $AD=c$ , angulum  $A=\psi$ ,  $ACD=\beta$ ;  
 aequationem invenire

#### Solutio.

Ex angulis  $B$  et  $D$  in diagonalem demissis per-  
 pendiculis  $Bb$ ,  $Dd$ , per antecedentia constat  
 esse

esse diagonalem  $AC = d \cos. \beta + r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$   
 et  $\cos. CAB = \frac{\cos. \psi r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \sin. \psi}{c}$ ;

consequenter in triangulo sinistro per (Eucl. II. II.)  
 pervenio ad hanc aequationem:  $BC^2 = AB^2 + AC^2 - 2 Ab. CD$ , et symbolis substitutis habe-  
 tur:  $b^2 = \frac{a^2 + (d \cos. \beta + r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2))^2 -$

$-(2 a d \cos. \beta + 2 a r c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \cos. \psi$

$\frac{r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \sin. \psi}{c}$ , quae aequa-

tio, facta actuali multiplicatione, concin-

natione et transpositione, fit hujusmodi:  
 $2 d (c \cos. \beta - a \cos. (\psi - \beta)) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$   
 $= (b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2 d^2 \cos. \beta^2 + 2 a c \cos. \psi)$   
 $c + 2 a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta).$

### Coroll. I.

§. 547. Sit ad hanc aequationem abbrevian-  
 dam,  $a^2 + c^2 - d^2 + 2 d^2 \cos. \beta^2 - 2 a c \cos. \psi = A^2$ ,  
 $d^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta) = B^2$ ,  $(c \cos. \beta - a \cos. (\psi - \beta))$   
 $r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) = C^2$ , et facta substitutione,  
 erit aequatio abbreviata:  $(b^2 - A^2) c + 2 a B^2 = 2 d C^2$ ,  
 ex qua statim habetur pro latere  $BC$  haec aequatio:

$b = \frac{r (A^2 C + 2 d C 2 a B^2)}{r c}$ . Ad inveniendum la-

tus  $AB$  fit ad abbreviandum:  $b^2 - c^2 + d^2 - 2 d^2$   
 $\cos. \beta^2 = N$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\psi - \beta) = p$ ,  
 $\cos. (\psi - \beta) = q$ ,  $\cos. \psi = h$ , et  $r (c^2 - d^2 m^2) = P$ ,  
 et factis substitutionibus erit aequatio abbreviata:

$(N^2 - a^2 + 2 a c h) c + 2 a d^2 m p = 2 d (c n - a q) P$ ,  
 A a quare

quare transponendo et dividendo habetur:

$$\frac{a^2 - 2a(c^2 h + d^2 m p + P d q)}{c} = N - 2 P d n,$$

ex qua operatione absoluta obtinetur:

$$a = \frac{c^2 h + d^2 m p + P d q \pm \sqrt{(c^2 h + d^2 m p + P d q)^2 + (N^2 - 2 P d n)^2 c^2}}{c}.$$

*Coroll. II.*

§. 548. Sit ad abbreviandum  $b^2 - a^2 - c^2 + 2 a c \cos. \psi = N^2$ ,  $1 - 2 \cos. \beta^2 = M^2$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\psi - \beta) = p$ ,  $\cos. (\psi - \beta) = q$ , et factis substitutionibus, fiet aequatio abbreviata:

$N^2 c + d^2 (M^2 c + 2 a m p) = 2 d (c n - a q) \sqrt{(c^2 - d^2 m^2)}$ ; fit rursus ad abbreviandum,  $M^2 c + 2 a m p = Q$ , et  $c n - a q = P$ , erit aequatio magis abbreviata:  $N^2 c + d^2 Q = 2 d P \sqrt{(c^2 - d^2 m^2)}$ , ex qua pro obtinendo latere  $CD$ , habetur, absoluta operatione:

$$d = \frac{\sqrt{(c^2 (2 P^2 c - N^2 Q^2 \pm 2 P \sqrt{(Q^2 + 4 P^2 m^2)} \sqrt{(P^2 c^2 - N^2 (Q c + N^2 m^2)))})}}{\sqrt{(Q^2 + 4 P^2 m^2)}}.$$

*Coroll. III.*

§. 549. Ad inveniendum angulum  $ACD$ , fit ad abbreviandum  $b^2 - a^2 - c^2 + d^2 + 2 a c \cos. \psi = N^2$ , ut facta substitutione sit aequatio abbreviata:  $N^2 c - 2 d^2 c \cos. \beta^2 + 2 a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta) = 2 d c \cos. \beta - a \cos. (\psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)}$ , ex qua sumtis quadratis, facta concinnatione, separatione sinuum, et multiplicatione termini

$N^2$

$N^4 c^2$ , per  $\sin. \beta^2 + \cos. \beta^2$ , ad totam aequationem respectu anguli  $\beta$  homogeneam reddendam, denique divisione totius aequationis per  $\cos. \beta^2$  et transpositione, habetur haec aequatio:

$$(N^4 c^2 - 4 N^2 a c d^2 \cos. \psi + 4 a^2 d^4 - 4 a^2 c^2 d^2 \sin. \psi^2) \tan g. \beta^2 + (8 a c^3 d^2 + 4 N^2 a c d^2 - 8 a c d^4 - 8 a^2 c^2 d^2 \cos. \psi) \sin. \psi \tan g. \beta = 4 c^4 d^4 - 8 a c^3 d^2 \cos. \psi + 4 a^2 c^2 d^2 \cos. \psi^2 + 4 N^2 c^2 d^2 - N^4 c^2 - 4 c^2 d^4.$$

Sit ad abbreviandum coëfficiens termini primi  $= A$ , secundi  $= 2 B$  et terminus cognitus  $= C$ , et factis substitutionibus erit aequatio abbreviata:

$$A \tan g. \beta^2 + 2 B \tan g. \beta = C, \text{ ex qua elicitur:}$$

$$\tan g. \beta = \frac{-B \pm \sqrt{AC + B^2}}{A}.$$

## Coroll. IV.

§. 550. Ad inveniendum angulum  $A$ , fit ad abbreviandum  $b^2 - a^2 + d^2 - 2 d^2 \cos. \beta^2 = N^2$ ,  $\sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} = M$ , ut fiat aequatio substitutionibus factis:  $N^2 c^2 + 2 a c^2 \cos. \psi + 2 a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta) = 2 M d (c \cos. \beta - a \cos. (\psi - \beta))$ , posito ad abbreviandum  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. \psi = x$ ,  $\cos. \psi = \sqrt{1 - x^2}$ , facta separatione et transpositione habetur:  $(2 a c^2 + 2 a d n M - 2 a d^2 m^2) \sqrt{1 - x^2} = 2 d c n M - N^2 c - 2 a d m (M + n d) x$ . Sit jam denuo ad abbreviandum coëfficiens membri sinistri aequationis  $= A$ , terminus absolutus in dextro membro  $= B$ , et coëfficiens termini adfecti  $= C$ , et habetur aequatio abbreviata hujusmodi:  $A \sqrt{1 - x^2} = B - C X$ , ex qua sumtis quadratis et operatione absoluta obtinetur:

$$x = \frac{B C \pm A \sqrt{A^2 + C^2 - B^2}}{A^2 + C^2} = \sin. \psi.$$

*Scholion I.*

§. 551. Inter sex casus, qui in aequatione continentur, tres sunt Tetragonometriae proprii, qui tum obtinent, cum ex iis, quae in triangulo dextro invenienda proponuntur, constructio figurae quaeritur, quorum casuum duorum solutiones dedi, nimirum pro latere  $DC$  et angulo  $ACD$ , per aequationes quadraticas etsi satis operosas. Sed pro latere  $AD$ , aequationem cum ad sextum gradum ascendat, et magna conflet multitudine terminorum, consulto praetermissi, cum in praxi exiguae futura sit utilitatis. Constituunt autem hi casus in Geometria practica, problemata prorsus nova, utilia et satis elegantia. Caeteri tres casus utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, sed ita tamen ut trigonometricae facilius et brevius expediantur, quos tamen evolvi, quia ex aequatione non prolixo calculo sequuntur.

*Coroll. V.*

§. 552. Si angulus  $A$  sit aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte; aequatio principalis in solutione problematis inventa in hanc mutatur:

$$(b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2d^2 \cos. \beta^2 - 2ac) c + 2a d^2 \sin. \beta^2 = 2d \cos. \beta (a + c) + (c^2 - d^2 \sin. \beta^2),$$

unde statim sequitur fore pro latere  $BC$ ,

$$b = \frac{rc((a+c)^2 - d^2 + 2d^2 \cos. \beta) c - 2a d^2 \sin. \beta^2 + 2d \cos. \beta (a+c) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)}{rc}$$

In



In aequatione quadratica pro latere  $AB$  fit,  
 $h=-1$ ,  $p=m$ ,  $q=-n$ , quae igitur in hanc paulu-

$$\text{lum mutatur: } a = \frac{d^2 m^2 - c^2 - P d n + \sqrt{(d^2 m^2 - c^2 - P d n)^2 + (N^2 - 2 P d n)^2 c}}{c}$$

In aequatione quadratica pro latere  $DC$  fit,  
 $N^2 = b^2 - (a+c)^2$ ,  $p=m$ ,  $q=-n$ ,  $Q = M^2 c + 2 a m^2$ ,  
 et  $P = n(a+c)$ , sed aequatio quoad formam  
 externam invariata manet. In aequatione pro  
 angulo  $ACD$  fit:  $N = b^2 - (a+c)^2 + d^2$ ,  
 $A = N^4 c^2 + 4 N^2 a c d^2 + 4 a^2 d^4$ ,  $B = 0$ ,  
 $C = 4 c^4 d^4 + 8 a c^3 d^2 + 4 a^2 c^2 d^2 + 4 N^2 c^2 d^2 -$   
 $N^4 c^2 4 c^2 d^4$ , aequatio igitur in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \beta = r \frac{C}{A}.$$

*Scholion II.*

§. 553. Haec positio unum novum ad trian-  
 gula spectans solvit problema, quod tunc obti-  
 net quando quaeritur latus  $DC$ , cum in hoc casu  
 in triangulis partialibus non dentur nisi duo, ne-  
 que in totali nisi duo cum angulo partiali  $ECB$ ;  
 alter casus obtineret siquidem pro. inveniend  
 latere  $AD$  solutio tetragonometrica satis com-  
 moda ac utilis daretur; caeteri casus etiam si te-  
 tragonometrice novis methodis solvantur, tamen  
 methodis vulgaribus facilius expediuntur.

*Coroll. VI.*

§. 554. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam  
 tribus rectis aequalis, cadente vertice  $A$  supra  
 diagonem

diagonalem et trapezio inverſo prodeunte, fit in aequatione pro latere  $BC$ ,

$A^2 = a^2 + c^2 - d^2 + 2d^2 \cos. \beta$ , et  $\pm d^2 \sin. \beta \cos. \beta = B^2$ , et  $(c \cos. \beta \pm a \sin. \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta} = C^2$ , ipſa vero aequatio quoad formam externam invariata manet. In aequatione quadratica pro latere  $AB$  fit  $p = \pm n$ ,  $q = \mp m$ ,  $h = 0$ , quare aequatio in

$$\text{hanc mutatur: } a = \frac{\pm (c^2 n - P d) m \pm \sqrt{(N^2 - 2 P d n)^2 c^2 + m^2 (d^2 n - P d)^2}}{c}$$

In aequatione quadratica pro latere  $CD$  fit,  $N^2 = b^2 - a^2 - c^2$ , et ut prius  $p = \pm n$ ,  $q = \mp m$ ,  $Q = M^2 c \pm 2 a m n$ , et  $P = c n \pm a m$ , verum aequatio quoad formam externam invariata manet; in aequatione quadratica pro angulo  $ACD$  fit:  $b^2 - a^2 - c^2 + d^2 = N^2$ ,  $A = N^4 C^2 + 4 a^2 d^4 + 4 a^2 c^2 d^2$ ,  $2 B = 8 a c^3 d^2 + 4 N^2 a c d^2 - 8 a c d^4$ ,  $C = 4 c^4 d^4 + 4 N^2 c^2 d^2 - N^4 c^2 - 4 c^2 d^4$ , ſed quoad formam externam aequatio invariata manet.

### Coroll. VII.

§. 555. Si angulus  $ACD$  fit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente latere  $CD$ , ſupra  $CB$  et trapezio inverſo prodeunte; fit in aequatione quadratica pro latere  $BC$ ,  $N = a^2 + c^2 - d^2 - 2 a c \cos. \psi$ ,  $B = -d^2 \cos. \psi$ ,  $C = a \sin. \psi \sqrt{c^2 - d^2}$ , ſed aequatio quod ad formam externam invariata manet; in aequatione quadratica pro latere  $AB$  fit:  $N = b^2 - c^2 + d^2$ ,  $m = \pm 1$ ,  $n = 0$ ,  $p = \mp \cos. \psi = \mp h$ ,  $q = \pm \sin. \psi$ , et  $P = \sqrt{c^2 - d^2}$ , quare aequatio in hanc mutatur:

$a =$

$$a = \frac{c^2 h - d^2 h \pm P d q \pm r(c^2 h - d^2 h \pm P d q)^2 + N^2 c^2}{c};$$

in aequatione quadratica pro latere  $CD$  fit,  $M^2 = 1$ ,  $m = \pm 1$ ,  $n = 0$ ,  $p = \mp \cos. \psi$ ,  $q = \pm \sin. \psi$ ,  $Q = c - 2ap$ ,  $P = \mp a \sin. \psi = \mp a q$ , ipsa vero aequatio quoad formam externam invariata manet. Denique in aequatione pro angulo  $A$  fit,  $N = b^2 - a^2 + d^2$ ,  $M = r(c^2 - d^2)$ , et ut prius  $m = \pm 1$ ,  $n = 0$ ,  $A = 2ac^2 - 2ad^2$ ,  $B = -NC^2$ ,  $C = \pm 2adM$ , sed quoad formam externam aequatio invariata manet.

## Coroll. VIII.

§. 556. Si ponatur angulus  $ACD$  evanescens abeunte trapezio in triangulum sinistrum  $ABC$ , lateribus  $AD$ ,  $CD$  finitae magnitudinis existentibus et in diagonalem  $AC$  incidentibus, ita quidem ut sit  $Cb = d \cos. \beta = d$ , et consequenter  $AD = Ab$ , aequatio in hanc mutatur:  $b^2 - a^2 - c^2 - d^2 + 2ac \cos. \psi = 2dc - 2ad \cos. \psi$ . Ex hac aequatione quae respectu quantitatis  $c$ , a sexto ad secundum gradum descendit, elicitur latus  $AD = c = a \cos. \psi - d \pm r(b^2 - a^2 \sin. \psi^2)$  et consequenter latus  $CD = d = a \cos. \psi - c \pm r(b^2 - a^2 \sin. \psi^2)$  et ex eadem sequitur esse:  $b = r(a^2 + c^2 + d^2 - 2ac \cos. \psi + 2d(c - a \cos. \psi))$  et pro angulo  $A \cos. \psi = \frac{a^2 - b^2 + (c + d)^2}{2a(c + d)}$ , denique esse latus  $AB = a = (c + d) \cos. \psi \pm r(b^2 - (c + d)^2 \sin. \psi^2)$ .

*Scholion II.*

§. 557. Nullum quidem hac positione ad triangula spectans problema novum solvitur, cum licet ad has solutiones nova methodo tetragonometrica fit perventum, tamen ad easdem methodis vulgaribus etiam perveniatur, cum in triangulo  $ABC$ , quinque determinationes aequationem ingredientibus habeantur, quarum quaecunque incognita ponitur, semper in triangulo tria data habentur, et consequenter etiam singulae quaeestiones trigonometricae solvi poterant.

*Scholion III.*

§. 558. In hypothese figurae constructae, nimirum quando anguli aequationem ingredientibus sunt acuti, valet aequatio proposita. Si manente angulo  $CAB$  acuto, sit angulus  $ACD$  obtusus, valet haec aequatio:  $(b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2 a d^2 \cos. \beta^2 + 2 a c \cos. \psi) - 2 a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi + \beta) = 2 d (c \cos. \beta + a \cos. (\psi + \beta)) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ ; si angulus  $CAB$  sit obtusus, sed  $ACD$  acutus, valet quoad omnia aequatio in resolutione primo inventa, nisi quod terminus  $2 a c \cos. \psi$  signo negativo afficiatur. Si denique uterque angulus sit obtusus, valet haec aequatio:  $(b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2 d^2 \cos. \beta^2 - 2 a c \cos. \psi) c + 2 a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi + \beta) = 2 d (c \cos. \beta - a \cos. (\psi + \beta)) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ . Si latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , quomodocunque trapezium sit inversum, iidem casus recurrunt, et aequationes in iisdem casibus angulorum eadem manent. Si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , quomodocunque trapezium sit inversum, dummodo angulus uterque existat acutus, valet

valet sine omni mutatione aequatio primo inventa. Si manente angulo  $CAB$  acuto, fit angulus  $ACD$  obtusus, in trapezio inverso valet aequatio casus ejusdem prius inventa in trapezio directo, in casu angulorum tertio valet haec aequatio:  $(b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2d^2 \cos. \beta^2 - 2ac \cos. \psi) c + 2a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi + \beta) = -2d (c \cos. \beta - a \cos. (\psi + \beta)) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ . Denique in casu quarto valet haec aequatio:  $(b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2d^2 \cos. \beta^2 - 2ac \cos. \psi) c - 2a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta) = 2d (c \cos. \beta - a \cos. (\psi - \beta)) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ . Generalissima igitur aequatio est hujusmodi:  $(b^2 - a^2 - c^2 + d^2 - 2d^2 \cos. \beta^2 \pm 2ac \cos. \psi) c \mp 2a d^2 \sin. \beta \sin. (\psi \pm \beta) = \mp 2d (c \cos. \beta \pm a \cos. (\psi \pm \beta)) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$ .

Problema XL.

§. 559. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $CD=d$ ,  $AD=c$ , angulum  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ , et  $ACD=\beta$ ; aequationem invenire.

Solutio.

Cum sit per antecedentia diagonalis  $AC$  Fig. XL.  $= r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \cos. \beta$  et

$$\sin. CAB = \frac{\sin. \psi r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. \psi}{c}, \text{ et}$$

$$\cos. CAB = \frac{\cos. \psi r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d \sin. \beta \sin. \psi}{c},$$

ex quibus et ex sinu cosinque anguli  $B$  obtinetur:  $\sin. ACB =$

$$= \frac{\sin. (\lambda + \psi) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \sin. \beta \cos. (\lambda + \psi)}{c}$$

in triangula sinistro pervenio statim ad hanc analogiam:  $AB: \sin. ACB = AC: \sin. B$ , h. e.

$$a: \frac{\sin.(\lambda + \psi) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d \sin. \beta \cos.(\lambda + \psi)}{c} =$$

$$= \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} + d \cos. \beta: \sin. \lambda, \text{ unde sequitur fore: } ac \sin. \lambda = d \sin. (\lambda + \psi - \beta) \sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda + \psi - \beta) + c^2 \sin. (\lambda + \psi), \text{ Q. E. I.}$$

Coroll. I.

§. 560. Ex hac aequatione statim incurrit in oculos esse latus  $AB = a = \frac{d \sin. (\lambda + \psi - \beta)}{c \sin. \lambda}$

$$\sqrt{(c^2 - d^2 \sin. \beta^2)} - d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda + \psi - \beta) + c^2 \sin. (\lambda + \psi)$$

Ut ad aequationem quarti gradus, pro obtinendo latere  $AD$ , perveniatur, sit ad abbreviandum,  $\sin. \beta = m$ ,  $\sin. \lambda = h$ ,  $\sin. (\lambda + \psi) = n$ ,  $\sin. (\lambda + \psi - \beta) = p$ , et  $\cos. (\lambda + \psi - \beta) = q$ , et factis substitutionibus et transpositione, habetur aequatio abbreviata:  $ac h + d^2 m q - c^2 n = d p \sqrt{(c^2 - d^2 m^2)}$ , ex qua evoluta sumtis quadratis, facta concinnatione, transpositione et ordinatione, obtinetur haec aequatio quarti gradus completa:  $c^4 - 2ac^3 h + \frac{a^2 h^2 - d^2 p^2 - 2d^2 m q}{n^2} = 0$ , iisdem nominibus

$$c^2 + \frac{2acd^2 h m q}{n^2} + \frac{d^4 m^2}{n^2} = 0, \text{ iisdem nominibus}$$

ad abbreviandum adhibitis invenitur esse latus  $CD$

$$d = \frac{\sqrt{(c^2 p^2 - 2cmq(ah - cn) \pm cp)}}{m \sqrt{2}}$$

$$\sqrt{(c^2 p^2 - 4(ah - cn)(cmq + m^2(ah - cn)))}$$

$$m \sqrt{2}$$

Corol

## Coroll. II.

§. 561. Pro angulo  $B$  obtinendo facta separatione finuum et operatione absoluta, habetur:

$\text{tang. } \lambda =$

$$= \frac{c^2 \sin. \psi - d^2 \sin. \beta \cos. (\psi - \beta) + d \sin. (\psi - \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2}}{c(a - c \cos. \psi) - d(\cos. (\psi - \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} + d^2 \sin. \beta \sin. (\psi - \beta))}$$

vel etiam  $\text{tang. } \lambda =$

$$= \frac{c^2 \sin. \psi \sec. (\psi - \beta) - d^2 \sin. \beta + d \text{tang. } (\psi - \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2}}{c(a - \cos. \psi) \sec. (\psi - \beta) - d^2 (\sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} + d \sin. \beta \text{tang. } (\psi - \beta))}$$

Si ad abbreviandum ponatur  $a = c \sin. \lambda - c^2 \sin. (\lambda + \psi) = A^2$ , ut sit facta substitutione et transpositione,  $A^2 + d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda + \psi - \beta) = d \sin. (\lambda + \psi - \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2}$  erit sumtis quadratis, facta transpositione et concinnatione,  $A^4 + 2A^2 d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda + \psi - \beta) + d^4 \sin. \beta^2 = d^2 c^2 \sin. (\lambda + \psi - \beta)^2$ , multiplicato termino  $A^4$  per  $\sin. \beta^2 + \cos. \beta^2$ , ad aequationem respectu anguli  $\beta$  homogeneam reddendam, sinibus separatim, et in sinistram partem aequationis translatis terminis omnibus, qui quadrato  $\sin. \beta^2$  vel etiam  $\sin. \beta \cos. \beta$  afficiuntur, caeteris in dextram, facta divisione per  $\cos. \beta^2$ , et posito ad abbreviandum:  $\sin. (\lambda + \psi) = m$ ,  $\cos. (\lambda + \psi) = n$ ,  $\text{tang. } \beta = t$ , prodibit haec aequatio quadratica omni operatione absoluta:

$$t = \frac{-d^2 n (A^2 + c^2 m) \pm \sqrt{d^4 n^2 (A^2 + c^2 m)^2}}{A^4 + d^4 + 2A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2} \\ + \frac{(d^2 c^2 m^2 - A^4) (A^4 + d^4 + 2A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2)}{A^4 + d^4 + 2A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2}$$

Coroll.

## Coroll. III.

§. 562. Pro inveniendō angulo  $A$ , posito ad abbreviandum  $\sin. \beta = h$ ,  $\sin. (\lambda - \beta) = m$ ,  $\cos. (\lambda - \beta) = n$ ,  $\sin. \lambda = p$ ,  $\cos. \lambda = q$ ,  $\mathcal{R}(\epsilon^2 - d^2 h) = M$ ,  $\sin. \psi = B$ ,  $\cos. \psi = \mathcal{R}(1 - x^2)$ , facta sinuum separationē, substitutionē et transpositionē habetur haec aequatio abbreviata:  $acp - (Mdn + d^2 hm + \epsilon^2 q)x = (Mdm + \epsilon^2 p - d^2 hn)\mathcal{R}(1 - x^2)$ . Sit denuo ad abbreviandum coefficientis ipsius  $x = A^2$ , et coefficientis ipsius  $\mathcal{R}(1 - x^2) = B^2$ , erit aequatio abbreviata:  $acp - A^2 x = B^2 \mathcal{R}(1 - x^2)$ , ex qua operatione absoluta elicitur:

$$x = \frac{A^2 acp \pm B^2 \mathcal{R}(A^4 + B^4 - a^2 \epsilon^2 p^2)}{A^4 + B^4} = \sin. \psi.$$

## Scholion I.

§. 563. Inter sex casus qui in aequatione continentur, duo sunt Tetragonometriae proprii, qui tunc obtinent, quando ex alterutro latere in triangulo dextro inveniendō, figura construenda proponitur, qui casus in Geometria practica constituunt duo problemata nova utilia juxta ac fatis pulchra. Caeteri casus quatuor utrique methodo et tetragonometricae et trigonometricae subsunt, sed ita ut trigonometricae fere facilius solvantur, quos tamen evolvi, quia ex aequatione non difficulter deducuntur.

## Coroll. IV.

§. 564. Si anguli  $A$  et  $D$  ponantur simul aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium paral-



parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{d \sin. \beta \mathcal{R}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta \cos. \beta}{c \sin. \lambda},$$

vel etiam

$$a = \frac{d \sin. \beta (\mathcal{R}(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta \cos. \beta)}{c \sin. \psi},$$

in aequatione quarti gradus pro latere  $AD$  fit,  $n=0$ ,  $p=m$ ,  $q=-\cos. \beta$ , evanescentibus omnibus terminis in quibus occurrit  $n$ , aequatio ad hanc quadraticam deprimitur:  $(a^2 h^2 - d^2 p^2) c^2 - 2ac d^2 h m q + d^4 m = 0$ , ex qua, operatione absoluta, elicitur:

$$c = \frac{d^2 m (-a h q \pm m \mathcal{R}(d^2 - a^2 h^2))}{a^2 h^2 - d^2 m^2}, \text{ sed aequa-}$$

tio quadratica pro latere  $CD$  in hanc mutatur:

$$d = \frac{\mathcal{R}(c^2 m - 2ac h q \pm c \mathcal{R}(c^2 m^2 - 4ahm(a h + c q)))}{\mathcal{R} 2 m}$$

In aequatione quadratica pro angulo  $ACD$  fit  $A^2 = ac \sin. \lambda$ ,  $m=0$ ,  $n=-1$ , et aequatio rellitutis valoribus in hanc mutatur:

$$t = \frac{ac \sin. \lambda (d^2 \pm c \mathcal{R}(d^2 - a^2 \sin. \lambda.))}{a^2 c^2 \sin. \lambda^2 + d^4 - a^2 c^2}.$$

### Coroll. V.

§. 565. Si angulus  $A$  fit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a =$$

$$a = \frac{d \cos. (\lambda - \beta) \mathcal{V} (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d^2 \sin. \beta}{c \sin. \lambda}$$

$$\frac{\sin. (\lambda - \beta) \pm c^2 \cos. \lambda}{c \sin. \lambda}. \text{ In aequatione quarti}$$

gradus pro latere  $AD$  et quadratica pro latere  $CD$  fit,  $n = \pm \cos. \lambda$ ,  $p = \pm \cos. (\lambda - \beta)$ ,  $q = \mp \sin. (\lambda - \beta)$ , prior igitur paululum in hanc mutatur:  $c^4 \mp 2 a c^3 h + \frac{a^2 h^2}{n^2} - \frac{d^2 p}{n^2} + \frac{2 d^2 m q}{n}$

$$c^2 \mp \frac{2 a c d^2 h m q}{n^2} + \frac{d^4 m^2}{n^2} = 0, \text{ posterior in hanc abit:}$$

$$d = \frac{\mathcal{V} (c^2 p^2 - 2 c m q (c n \mp a n) \pm c p}{m \mathcal{V} 2}$$

$$\mathcal{V} (c^2 p^2 - 4 (a h \mp c n) (m^2 (a h \mp c n) \mp c m q)))$$

$$m \mathcal{V} 2$$

Aequatio pro angulo  $B$  in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{d \cos. \beta \mathcal{V} (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d^2 \sin. \beta^2 \pm c^2}{a c \pm d \sin. \beta \mathcal{V} (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \mp d^2 \sin. \beta \cos. \beta}$$

In aequatione pro angulo  $ACD$  fit,  $A^2 = a c \sin. \lambda \mp c^2 \cos. \lambda$ ,  $m = \pm \cos. \lambda$ ,  $n = \mp \sin. \lambda$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$t = \frac{d^2 n (c^2 m \pm A^2) \pm \mathcal{V} (d^4 n^2 (A^2 \pm c^2 m)^2}{A^4 + d^4 \pm 2 A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2}$$

$$+ (d^2 c^2 m^2 - A^4) (A^4 + d^4 \pm 2 A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2))$$

$$A^4 + d^4 \pm 2 A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2$$

### Coroll. VI.

§. 566. Si ponatur angulus  $B$  rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis  $AC$  et trapezio inverfo pro.

prodeunte, aequatio pro latere  $AB$  in hanc  
mutatur:  $a = \frac{d \cos. (\psi - \beta) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)}{c}$

$+ \frac{d \sin. \beta \sin. (\psi - \beta) + c^2 \cos. \psi}{c}$ . In aequatione

quarti gradus pro latere  $AD$  et quadratica pro latere  $DC$  fit,  $h = \pm 1$ ,  $n = \pm \cos. \psi$ ,  $p = \pm \cos. (\psi - \beta)$ ,  $q = \mp \sin. (\psi - \beta)$ , quarum prior in hanc paululum mutatur:

$$c^4 - 2ac^3 + \frac{(a^2 - d^2 p^2 + 2d^2 m q)c^2 - 2ac d^2 h m q}{n} + \frac{d^4 m^2}{n^2} = 0, \text{ fed posterior in hanc abit:}$$

$$d = \frac{r (c^2 p^2 + 2cmq(a - cn) \pm cp)}{m r^2} \\ r (c^2 p^2 - 4(a - cn)(m^2(a - cn) \mp cmq))$$

In aequatione pro angulo  $ACB$  fit  $A^2 = \pm ac \mp c^2 \cos. \psi$ ,  $m = \pm \cos. d$ ,  $n = \mp \sin. \lambda$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$t = \frac{d^2 n (A^2 + c^2 m) \pm r (d^4 n^2 (A^2 \pm c^2 m)^2)}{A^4 + d^4 \pm 2A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2} \\ + \frac{(d^2 c^2 m^2 - A^4) (A^4 + d^4 \pm 2A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2)}{A^4 + d^4 \pm 2A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2}$$

In aequatione pro angulo  $A$  fit,  $m = \pm \cos. \beta$ ,  $n = \mp \sin. \beta$ ,  $p = \pm 1$ ,  $q = 0$ ,  $A^2 = \mp (Mdn - d^2 hm)$ ,  $B^2 = \mp (d^2 hn - Mdm - c^2)$ , quae igitur in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{A^2 ac \pm B^2 r (A^4 \pm B^4 - a^2 c^2)}{A^4 + B^4}$$

Coroll.

## Coroll. VII.

§. 567. Si angulus  $ACD$  ponatur rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente latere  $DC$ , supra latus  $BC$ , procedente trapezio totaliter vel partialiter inverfo, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:  $a = \frac{d \cos. (\lambda + \psi) \mathcal{R} (c^2 - d^2)}{c \sin. \lambda}$

$$- \frac{d^2 \sin. (\lambda + \psi) + c^2 \sin. (\lambda + \psi)}{c \sin. \lambda}. \quad \text{In aequa-}$$

tione quarti gradus pro latere  $AD$ , et quadratica pro latere  $DC$  fit,  $m = \pm 1$ ,  $p = \mp \cos. (\lambda + \psi)$ ,  $q = \pm \sin. (\lambda + \psi)$ , quarum prior in hanc paululum mutatur:  $c^4 - 2ac^3h + \frac{(a^2h^2 - d^2p^2 - 2d^2q)}{n^2}$

$$+ \frac{c^2 + 2ac^2hq}{n^2} + \frac{d^4m^4}{n^2} = 0, \text{ posterior in hanc:}$$

$$d = \frac{\mathcal{R} (c^2 p^2 - 2c q (a h - c n) \pm c p}{\mathcal{R}^2}$$

$$\frac{\mathcal{R} (c^2 p^2 - 4 (a h - c n) a h - c n + c q))}{\mathcal{R}^2};$$

aequatio pro angulo  $B$  in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{c^2 \sin. \psi \mp d^2 \sin. \psi \mp d \cos. \psi \mathcal{R} (c^2 - d^2)}{c (a - \cos. \psi) \mp d \sin. \psi \mathcal{R} (c^2 - d^2 + d \cos. \psi)}$$

in aequatione pro angulo  $A$  fit,  $h = \pm 1$ ,  $n = \mp \sin. \lambda = \mp p$ ,  $m = \pm \cos. \lambda = \pm q$ ,  $M = \mathcal{R} (c^2 - d^2)$ ,  $A = d^2 m \mp M d n \pm c^2 m$ ,  $B^2 = d^2 n \pm M d m \mp c^2 n$ , et aequatio in hanc paululum mutatur:

$$x = \frac{\pm A^2 a c n \pm B^2 \mathcal{R} (A^4 + B^4 - a^2 c^2 n^2)}{A^4 + B^4}.$$

Coroll.

## Coroll. VIII.

§. 568. Si angulus  $A$  sit aequalis duobus re-  
ctis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  in-  
cidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$   
abeunte, fit segmentum  $EB$  lateris  $BD =$

$$a = \frac{d \sin. (\lambda - \beta) \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} + d^2 \sin. \beta^2}{c \sin. \lambda}$$

$$\frac{\cos. (\lambda - \beta) - c^2 \sin. \lambda}{c \sin. \lambda}; \text{ in aequatione quarti}$$

gradus pro latere  $DA$  et quadratica pro latere  
 $DC$  fit,  $n = -h$ ,  $p = -\sin. (\lambda - \beta)$ ,  $q = -\cos. (\lambda - \beta)$ ,  
quarum prior in hanc paululum mutatur:

$$c^4 + 2ac^3 + \frac{(a^2 - d^2 p^2 - d^2 nq)}{n^2} c^2 + \frac{2acd^2 m^2 q + d^4 m^2}{n^2} = 0,$$

posterior in hanc abit:

$$d = \frac{\sqrt{c^2 p^2 \pm 2cmnq(a \pm c) \pm cp}}{m \sqrt{2}}$$

$$\frac{\sqrt{c^2 p^2 - 4cn(a+c)(m^2 n(a+c) - cmq))}}{m \sqrt{2}}.$$

Pro angulo  $B$  aequatio in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \lambda = \frac{d^2 \sin. \beta \cos. \beta + d \sin. \beta \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2}}{c(a+c) + d \cos. \beta \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} - d^2 \sin. \beta^2}$$

vel etiam  $\text{tang. } \lambda =$

$$= \frac{d^2 \cos. \beta + d \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2}}{(a+c)c \cot \sec. \beta + d \cot. \beta \sqrt{c^2 - d^2 \sin. \beta^2} - d^2 \sin. \beta^2}$$

in aequatione pro angulo  $ACD$  fit:

$$A^2 = (a+c) c \sin. \lambda, \quad m = -\sin. \lambda, \quad n = -\cos. \lambda,$$

B b

et

et aequatio in hanc paululum mutatur :

$$t = \frac{d^2 n (A^2 - c^2 m) \pm r (d^4 n^2 (A^2 - c^2 m)^2}{A^4 + d^4 - 2 A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2}$$

$$+ \frac{(d^2 c^2 m^2 - A^4) (A^4 + d^4 - 2 A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2)}{A^4 + d^4 - 2 A^2 d^2 m - d^2 c^2 n^2}.$$

### Scholion II.

§. 569. Positione in hoc ultimo corollario adhibita, resolvuntur duo nova problemata ad triangula spectantia, quando quaeritur vel latus  $CD$ , vel  $DE$  segmentum lateris  $AB$ , cum neque in partialibus, neque in totali triangulo, dentur nisi duo, una cum segmento  $BE$  in casu posteriore, et angulo partiali  $ACD$  in casu priore, caeteri casus licet tetragonometrice nova methodo solvantur, tamen etiam trigonometrice expediuntur.

### Coroll. IX.

§. 570. Si ponatur angulus  $B = ACD$  aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur :

$$a = \frac{d \sin. \psi r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta}{c \sin. \beta}$$

$$\frac{\cos. \psi + c^2 \sin. (\lambda + \psi)}{c \sin. \beta}, \text{ angulo } \lambda \text{ eliminato,}$$

$$\text{vel etiam } \beta \text{ eliminato : } a = \frac{d \sin. \psi r (c^2 - d^2 \sin. \lambda^2)}{c \sin. \lambda}$$

$$- \frac{d^2 \sin. \lambda \cos. \psi + c^2 \sin. (\lambda + \psi)}{c \sin. \lambda}.$$

In

In aequatione quarti gradus pro latere  $AD$  et quadratica, pro latere  $DC$  fit,  $h = m$ ,  
 $p = \sin. \psi$ ,  $q = \cos. \psi$  quarum illa in hanc  
 abit:  $c^4 - \frac{2ac^3m}{n} + \frac{(a^2m^2 - d^2p^2 - 2d^2mq)}{n^2}$

$$c^2 + \frac{2ac d^2 m q}{n^2} + \frac{d^4 m^2}{n^2} = 0,$$

haec autem etiam in hanc abit:

$$d = \frac{r(c^2 p^2 - 2mq(am - cn) \pm cp}{m r^2}$$

$$\frac{r(c^2 p^2 - 4(am - cn)(cmq + m^2(am - cn)))}{m r^2}$$

In aequatione pro angulo  $A$  fit,  $m = 0$ ,  $n = +1$ ,  
 $p = h$ ,  $q = \cos. \lambda = \cos. \beta$ ,  $MI = r(c^2 - d^2 h^2) =$   
 $r(c^2 - d^2 p^2)$ , sed aequatio quoad formam externam  
 invariata manet, nisi quod  $h$  pro  $p$  substitui possit.  
 Quod si ponatur angulus  $ACD = A$ , aequatio pro  
 latere  $AB$ , in hanc abit angulo  $\psi$  eliminato:

$$a = \frac{d r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta \cot. \lambda + c}{c \sin. \lambda}$$

$\frac{\sin. (\lambda + \beta)}{c \sin. \lambda}$ . In aequatione quarti gradus pro la-

tere  $AD$  et quadratica pro latere  $CD$  fit,  
 $m = \sin. \beta = \sin. \psi$ ,  $n = \sin. (\lambda + \psi) = \sin. (\lambda + \beta)$ ,  
 $p = h$ ,  $q = \cos. \lambda$ , quarum itaque prior in hanc  
 paululum mutatur:  $c^4 - \frac{2ac^3h}{n} + \frac{(a^2h^2 - d^2h^2 - 2d^2mq)}{n^2}$

$$c^2 + \frac{2ac d^2 h m q}{n^2} + \frac{d^4 m^2}{n^2} = 0, \text{ posterior in hanc abit:}$$

$$d = \frac{r(c^2 h^2 - 2cmq(ah - cn) \pm ch}{m r^2}$$

$$\frac{r(c^2 h^2 - 4(ah - cn)(cmq + m^2(ah - ac)))}{m r^2}$$

Aequatio pro angulo  $B$  in hanc mutatur:  
*tang.*  $\lambda = (c^2 - d^2) \sin. \psi : ((a - c \cos. \psi) c - d$   
 $r(c^2 - d^2 \sin. \psi^2))$ .

*Scholion III.*

§. 571. Aequatio supra inventa locum habet in hypothesi figurae constructae, scilicet si angulus  $ACD$  sit acutus; si vero sit obtusus ut longitudo diagonalis sit  $r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d \cos. \beta$  obtinet haec aequatio:  $ac \sin. \lambda = d \sin. (\beta + \lambda + \psi) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi) + c^2 \sin. (\lambda + \psi)$ . Si latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , quomodocunque trapezium sit inversum, existente angulo  $ACD$  acuto obtinet haec aequatio:  $ac \sin. \lambda = \sin. (\beta + \lambda + \psi) r(c^2 - \lambda^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta \cos. (\beta + \lambda + \psi) + c^2 \sin. (\lambda + \psi)$ . Sed existente angulo  $ACD$  obtuso obtinet haec:  $ac \sin. \lambda = \sin. (\lambda + \psi - \beta) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda + \psi - \beta) + c^2 \sin. (\lambda + \psi)$ . Si latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , quomodocunque trapezium sit inversum, existente angulo  $ACD$  acuto, obtinet haec aequatio:  $ac \sin. \lambda = d \sin. (\beta + \lambda - \psi) r(c^2 - d^2 \sin. \beta^2) + d^2 \sin. \beta$   
*cos.*



$\cos. (\beta + \lambda - \psi) + c^2 \sin. (\lambda - \psi)$ . Sed existente eodem  
 obtuso habetur haec:  $a c \sin. \lambda = d \sin. (\lambda - \beta - \psi)$   
 $r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) - d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda - \beta - \psi)$   
 $+ c^2 \sin. (\lambda - \psi)$ , ubi notandum etiam evenire  
 posse, ut angulus  $\lambda - \beta - \psi$  fiat negativus, in  
 quo casu rectius scriberetur aequatio hoc modo:  
 $a c \sin. \lambda = d \sin. (\beta + \psi - \lambda) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2)$   
 $\mp d^2 \sin. \beta \cos. (\lambda \mp \psi \pm \beta) + c^2 \sin. (\lambda \pm \psi)$ ,  
 pro hoc itaque problemate aequatio gene-  
 ralissima est hujusmodi:  $a c \sin. \lambda = d$   
 $\sin. (\lambda \mp \psi \pm \beta) r (c^2 - d^2 \sin. \beta^2) \pm d^2$   
 $\sin. \beta \cos. (\lambda \mp \psi \pm \beta) + c^2 \sin. (\lambda \pm \psi)$ .



## CAPUT XII.

*Continens duo problemata sextae sive ultimae  
classis particularis sub posteriore principali  
contentae.*

## Problema XLI.

Fig. §. 572. In figura quadrilatera proposita  
XLI.  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  
 $AD=c$ , angulum  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ ,  $ACD=\beta$ ,  
aequationem invenire

## Solutio.

1) In triangulo sinistro ab angulo  $C$  in latus  
 $AB$  demisso perpendiculo  $Cc$ , est per (Eucl. II. 11.)  
diagonalis  $AC = r(a^2 + b^2 - 2ab \cos. \lambda) = h$   
brevitatis gratia, hinc in eodem triangulo for-  
mo hanc analogiam  $AC(h): \sin. B(\sin. \lambda)$   
 $= BC(b): \sin. CAB = \frac{b \sin. \lambda}{h}$ , et hinc  
 $\cos. CAB = r(h^2 - b^2 \sin. \lambda^2)$ .

2) Ex his et ex sinu cofinque anguli  $A$  for-  
mo sinum et cofinum anguli  $CAD$  et invenio:

$$\sin. CAD = \frac{\sin. \psi r(h^2 - b^2 \sin. \lambda^2) - b \sin. \lambda \cos. \psi}{h}, \text{ et}$$

$$\cos. CAD = \frac{\cos. \psi r(h^2 - b^2 \sin. \lambda^2) + b \sin. \lambda \sin. \psi}{h}.$$

3) Ex

3) Ex his et ex sinu cofinuque anguli  $ACD$ , formo sinum anguli  $D$ , quem invenio esse:

$$\begin{aligned} & \frac{\sin. \beta \cos. \psi \sqrt{h^2 - b^2 \sin. \lambda^2} + b \sin. \beta \sin. \lambda \sin. \psi}{h} \\ & + \frac{\cos. \beta \sin. \psi \sqrt{h^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \cos. \beta \sin. \lambda \cos. \psi}{h} \\ & = \frac{\sin. (\beta + \psi) \sqrt{h^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda}{h} \end{aligned}$$

$$\frac{\cos. (\beta + \psi)}{h} = \sin. D. \quad \text{His factis in trian-}$$

gulo dextro pervenio ad hanc analogiam,  $AC : \sin. D = AD : \sin. ACD$ , h. e.  $h^2 \sin. (\beta + \psi) \sqrt{h^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi) = c : \sin. \beta$ , consequenter habetur haec aequatio:  $h^2 \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi) \sqrt{h^2 - b^2 \sin. \lambda^2} - b c \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi)$ , Q. E. I.

### Scholion I.

§. 573. Re accuratius perpenſa aequatio inventa poteſt ab omni irrationalitate liberari, eſt enim  $\sqrt{h^2 - b^2 \sin. \lambda^2} = \sqrt{a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. d - b^2 \sin. \lambda^2} = \sqrt{a^2 \pm 2ab \cos. \lambda + b^2 \cos. \lambda^2} = a \mp b \cos. d$ , quare fiet aequatio inventa:  $(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta = c \sin. (\beta + \psi) (a \mp b \cos. \lambda) - bc \sin. \lambda \cos. (\beta + \psi)$ , et conſequenter habetur haec aequatio abbreviata ab omni irrationalitate libera:  $(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta = \pm ac \sin. (\beta + \psi) \mp bc \sin. (\beta + \psi \pm \lambda)$ . Sed animadvertendum obtinente ſigno affirmativo termini prioris dextri membri, obtinere poſſe

fignum utrumque termini sequentis, sed obtinente signo negativo termini illius, non nisi hujus negativum obtinere.

*Coroll. I.*

§. 574. Ex hac aequatione statim liquet esse:  
 $c = (a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. d) \sin. \beta$   
 $\pm (a \sin. (\beta + \psi) \mp b \sin. (\beta + \psi \pm \lambda))$ .  
 Sit pro inveniendi latere  $AB$  ad abbreviandum:  
 $\sin. \beta = k$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = p$ ,  $\cos. \lambda = n$ ,  
 $\sin. (\beta + \psi \pm \lambda) = q$ , et factis substitutionibus  
 fiet aequatio abbreviata:  $(a^2 + b^2 \pm 2abn) =$   
 $\pm (acp \mp bcq)$ , ex qua operatione ad finem  
 perducta habetur:

$$a = \frac{2bnk \pm cp \pm \sqrt{(2bnk \pm cp)^2 - 4bk(bk \pm cq)}}{2k}$$

Similiter inveniatur esse: latus  $BC =$

$$b = \frac{2ank \mp cq \pm \sqrt{(2ank \mp cq)^2 - 4ak(ak \pm cp)}}{2k}$$

Pro inveniendi angulo  $ACD$  habetur haec  
 aequatio:  $\tan. \beta =$

$$\frac{c(a \sin. \psi \pm b \cos. (\psi \pm \lambda))}{a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda \mp c(a \cos. \psi \pm b \cos. (\psi \pm \lambda))}$$

*Coroll. II.*

§. 575. Ad angulum  $B$  inveniendum sint ad  
 abbreviandum nomina in corollario praecedenti  
 usurpata, et praeterea  $\sin. \lambda = x$ ,  $\cos. \lambda =$   
 $\sqrt{(1 - x^2)}$ , facta substitutione et transposi-  
 tione, habetur haec aequatio abbreviata:  
 $(a^2 + b^2)k \mp acp \pm bcqx = b(2ak - cp)\sqrt{(1 - x^2)}$ .  
 Sit

Sit etiam ad abbreviandum terminus absolutus  
 sinistri membri =  $A^2$  et coëfficiens datus dextri  
 membri =  $B^2$ , erit facta substitutione aequatio  
 abbreviata:  $A^2 \pm b c q x = B^2 \mathcal{V}(1-x)$ , ex qua  
 operatione absoluta obtinetur haec aequatio:  

$$x = \frac{\pm A^2 b c q \pm B^2 \mathcal{V}(b^2 c^2 q^2 + B^4 - A^4)}{b^2 c^2 n^2 + B^4} = \sin. \lambda.$$

## Coroll. III.

§. 576. Pro inveniendò angulo  $A$  ponatur  
 ad abbreviandum  $\sin. \beta = k$ ,  $\sin. \lambda = m$ ,  $\cos. \lambda = n$ ,  
 $a^2 + b^2 \mp 2 a b n = h^2$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = x$ ,  
 $\cos. (\beta + \psi) = \mathcal{V}(1-x^2)$ , facta separatione  
 sinuum substitutione et transpositione, habetur  
 haec aequatio abbreviata:  $h^2 k \mp (a-bn) cx =$   
 $b c m \mathcal{V}(1-x^2)$ , ex qua operatione absoluta ob-  
 tinetur:  $x = \frac{\pm h k (a-bn) \pm b m \mathcal{V}(c^2 - h^2 k^2)}{h c}.$

## Scholion II.

§. 577. Omnium sex casuum in aequatione  
 contentorum, sunt tres Tetragonometriae pro-  
 prii, qui turn obtinent, quando ex inventione  
 singulorum trium in sinistro triangulo figura  
 construenda proponitur, qui tres casus consti-  
 tuunt totidem problemata nova in Geometria  
 practica utilia et satis pulchra. Caetera tria  
 utrique methodo et tetragonometricae et trigo-  
 nometricae subsunt, sed quorum solutiones te-  
 tragonometricae trigonometricis non adeo mul-  
 tum cedunt.

## Coroll. IV.

§. 578. Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul sumti aequales duobus rectis, ut prodeat trapezium parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , aequatio pro latere  $AD$ , adhibito signo anguli  $\lambda$  affirmativo, et angulo  $\psi$  eliminato in hanc mutatur:

$$c = \frac{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta}{\pm (a \sin. (\beta - \lambda) \pm b \sin. \beta)}, \text{ vel etiam}$$

angulo  $\lambda$  eliminato habetur:

$$c = \frac{(a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. \psi) \sin. \beta}{\pm (a \sin. (\beta + \psi) \mp b \sin. \beta)}; \text{ sed in al-}$$

tero casu, quo signum anguli  $\lambda$  negativum adhibetur erit angulo  $\psi$  eliminato:

$$c = \frac{a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta}{\pm (a \sin. (\beta - \lambda) \mp b \sin. (\beta - 2\lambda))}; \text{ in aequa-}$$

tione pro latere  $AB$ , fit,  $q = -k$ , et aequatio in hanc paululum mutatur:

$$a = \frac{2bnk \pm cp \pm r((2bnk \pm cp)^2 - 4bk^2(b \mp c))}{2k}$$

Pro latere  $BC$  fit etiam  $q = -k$ , et aequatio in hanc paululum mutatur:

$$b = \frac{2ank \pm ck \pm r((2ank \pm ck)^2 - 4ak^2(ak \pm cp))}{2k};$$

aequatio pro angulo  $ACD$  in hanc abit, adhibito signo anguli  $\lambda$  affirmativo,  $\tan g. \beta = c(a \sin. \psi \mp b): (a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) + (a \cos. \psi \mp b)c$ . Verum signo anguli  $\lambda$  negativo usurpato habetur haec:  $\tan g. \beta = c(a \sin. \psi \mp b \cos. 2\lambda): (a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda \mp c(a \cos. \psi \mp b \cos. 2\lambda))$ .

Coroll.

## Coroll. V.

§. 579. Si angulus  $A$  ponatur rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $AD$  in hanc mutatur:

$$c = \frac{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta}{\pm a \cos. \beta \mp b \cos. (\beta \pm \lambda)}. \quad \text{In aequa-}$$

tionibus pro lateribus  $AB$  et  $BC$  fit,  $p = \pm \cos. \beta$   
 $q = \pm \cos. (\beta \pm \lambda)$ , aequationes autem non mutantur, nisi quod situs signorum, quae terminis, in quibus occurrunt  $p$  et  $q$ , praeposuntur, ita mutatur, ut superius fiat inferius et contra. Aequatio pro angulo  $ACD$  in hanc mutatur:  $\text{tang. } \beta = \pm (a - b \sin. \lambda) c : (a^2 + b^2 \mp b (2a \cos. \lambda \mp c \sin. \lambda))$ , denique in aequatione pro angulo  $B$  litterae  $p$  et  $q$  eosdem habent valores, signa vero termini primi in dextro aequationis membro respectu situs tantum mutantur.

## Coroll. VI.

§. 540. Si angulus  $B$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalem  $AC$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $AD$  in hanc muta-

$$\text{tur: } c = \frac{(a^2 + b^2) \sin. \beta}{\pm (a \sin. (\beta + \psi) \pm b \cos. (\beta + \psi))}; \quad \text{in}$$

aequationibus pro lateribus caeteris fit,  $n = 0$ ,  
 $q = \pm \cos. (\beta + \psi)$ , igitur aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$a = \frac{\pm cp \pm \sqrt{c^2 p^2 - 4bk(bk \pm cq)}}{2k}, \quad \text{et aequa-}$$

tio

tio pro latere  $BC$  in hanc abit :

$$b = \frac{\mp cq \pm r(c^2 q^2 - 4ak(a h^2 \pm cp))}{2k}. \text{ At aequa-}$$

tio pro angulo  $ACD$  in hanc abit :

$$\text{tang. } \beta = (a \mp b) c \text{ fin. } \psi : (a^2 + b^2 \mp (a \cos. \psi \mp b \text{ fin. } \psi) c), \text{ denique in aequatione}$$

pro angulo  $A$  fit,  $m = \pm 1$ ,  $n = 0$ ,  $h^2 = a^2 + b^2$ ,  
 ipsa vero aequatio in hanc mutatur valoribus re-  
 flitutis :  $x = \frac{a \text{ fin. } \beta \pm b r(c^2 - (a^2 + b^2) \text{ fin. } \beta^2)}{c r(a^2 + b^2)}$

*Coroll. VII.*

§. 581. Si angulus  $ACD$  ponatur rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente latere  $CD$  supra vel infra latus  $BC$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $AD$  in hanc mu-

$$\text{tatur : } c = \frac{a^2 + b^2 \mp 2abc \cos. \lambda}{\pm (a \cos. \psi \mp b \cos. (\psi \pm \lambda))}; \text{ in}$$

aequationibus pro lateribus caeteris fit,  $k = \pm 1$ ,  
 $p = \pm \cos. \beta$ ,  $q = \pm \cos. (\psi \pm \lambda)$ , aequatio  
 igitur pro latere  $AB$  in hanc mutatur :

$$a = \frac{2bn \pm cp \pm r(2bn \pm cp)^2 - 4b(b - cq)}{2},$$

aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur :

$$b = \frac{2an \pm cq \pm r(2an \pm cq)^2 - 4a(a - cp)}{2},$$

In aequatione pro angulo  $B$  fit,  $A^2 = \pm (a^2 + b^2 - acp)$ ,  $B^2 = \pm (2a - cp)b$ , forma vero aequationis externa manet eadem, denique aequatio pro angulo  $A$  in hanc abit :

$$x = \frac{\pm (a - bn) h \pm b m r(c^2 - h^2)}{h c} = \cos. \psi.$$

*Coroll.*



## Coroll. VIII.

§. 582. Si ponatur angulus  $A$  aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio pro latere  $AD$  in hanc mutatur:  $c = (a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta$ :  $\mp (a \sin. \beta \pm b \sin. (\beta \pm \lambda))$ ; in aequationibus pro lateribus caeteris fit,  $p = -k$ ,  $q = -\sin. (\beta \pm \lambda)$ , quarum igitur prior in hanc mutatur:

$$a = \frac{(2bn \mp c)k \pm \sqrt{(2bn \mp c)^2 k^2 - 4bk(bk \mp cq)}}{2k},$$

et posterior in hanc abit:

$$b = \frac{2ank \pm cq \pm \sqrt{(2ank \pm cq)^2 - 4ak^2(a \mp c)}}{2k},$$

aequatio pro angulo  $ACD$  in hanc mutatur:  $\tan g. \beta = \frac{\pm cb \cos. \lambda}{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda \mp (b \cos. \lambda - a)c)}$ . Denique in aequatione pro angulo  $B$  fit,  $A^2 = (a^2 + b^2 \pm ac)k$ ,  $B^2 = bk(2a \mp c)$ , quare in primo termino dextri membri signa tantum situm mutant.

## Scholion III.

§. 583. Per hanc positionem solvuntur tria problemata nova ad triangula spectantia, quae vulgaribus methodis non solvuntur, qui casus tunc obtinent, quando quaeritur angulus  $B$ , latus  $BC$ , vel denique segmentum  $BE$  lateris  $BD$ , in singulo enim casu in triangulis partialibus non dantur nisi duo, nec in totali nisi duo, et angulus partialis  $ACD$ , vel etiam segmentum alterum  $ED$ , in eo casu quo quaeritur alterum  $EB$ , caeteri duo casus vulgaribus methodis etiam solvuntur.

Coroll.

## Coroll. IX.

§. 584. Si ponatur angulus  $B$  aequalis duobus rectis lateribus  $BA$ ,  $BC$  in diagonalem  $AC$  incidentibus, et trapezio in triangulum  $ACD$  abeunte; aequatio pro latere  $AD$  in hanc mutatur:  $c = (a \pm b)^2 \sin. \beta : (a \pm b) \sin. (\beta + \psi)$ , et consequenter,  $c = (a \pm b) \sin. \beta : \sin. (\beta + \psi)$ , quare signo negativo rejecto et solo affirmativo retento, prodit solita analogia trigonometrica:  $a + b : \sin. (\beta + \psi) = c : \sin. \beta$ . In aequationibus pro segmentis  $AE$  et  $EC$  lateris  $AC$ ,  $n = -1$ ,  $q = -\sin. (\beta + \psi)$ , quarum prior in hanc paululum mutatur:

$$a = \frac{-2bk \pm cp + \sqrt{(2bk \pm cp)^2 - 4bk(bk \pm cq)}}{2k},$$

posterior in hanc paululum transformatur:

$$b = \frac{-2ak \pm cq + \sqrt{(2ak \pm cq)^2 - 4ak(ak \pm cp)}}{2k};$$

aequatio pro angulo  $ACD$  in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \beta = \frac{c(a \sin. \psi \mp b \cos. \psi)}{(a \mp b)^2 \mp (a \pm b)c \cos. \psi}, \text{ denique}$$

in aequatione pro angulo  $A$  fit,  $m = 0$ ,  $n = -1$ ,  $h^2 = (a \pm b)^2$ , et aequatio ipsa in hanc mutatur:

$$x = \frac{(a+b) \sin. \beta}{c} = \sin. (\beta + \psi).$$

## Scholion IV.

§. 585. Aequatio primo inventa valet in hypothefi figurae constructae. Scilicet quotiescunque

cunq̃ue trapezium est directum, si vero trapezium ita sit inversum ut latus  $AD$  cadat intra latus  $AB$ , valet haec aequatio:  $(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta = \pm ac \sin. (\beta - \psi) \mp bc \sin. (\lambda \mp \beta \pm \psi)$ , ubi notandum fieri etiam posse, ut sit angulus  $\psi$  major angulo  $\beta$ , in quo casu rectius scriberetur aequatio hoc modo:  $(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) \sin. \beta = \pm ac \sin. (\psi - \beta) \mp bc \sin. (\lambda \mp \beta \pm \psi)$ , quod si vero latus  $AD$  cadat extra latus  $AB$ , quomocunque trapezium sit inversum, valet aequatio primo inventa. Aequatio igitur generalissima, hoc problema resolvens est hujus modi:  $(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. d) \sin. \beta = \pm ac \sin. \left( \frac{\beta \pm \psi}{\psi - \beta} \right) \mp bc \sin. \left( \frac{\beta + \psi \mp \lambda}{\lambda \mp \beta \pm \psi} \right)$ .

### Problema XLII.

§. 586. In figura quadrilatera proposita  $ABCD$ , inter haec sex: latus  $AB=a$ ,  $BC=b$ ,  $DC=d$ , angulum  $A=\psi$ ,  $B=\lambda$ , et  $ACD=\beta$ ; aequationem invenire. Fig. XLII.

#### Solutio.

Cum sit per antecedens problema diagonalis  $AC = h$ , et

$$\sin. CAD = \frac{\sin. \psi \sqrt{(h^2 - b^2 \sin. \lambda^2)} - b \sin. \lambda \cos. \psi}{h},$$

nec non  $\sin. D = \pm a \sin. (\beta + \psi) \mp b \sin. (\beta + \psi \pm \lambda)$ , in triangulo dextro pervenio statim ad hanc analogiam:  $AC: \sin. D = CD: \sin.$

*fin.*  $CAD$ , hoc est symbolis substitutis :

$$h : \frac{\pm a \sin. (\beta + \psi) \mp b \sin. (\beta + \psi \pm \lambda)}{h} =$$

$$= d : \frac{\sin. \psi (a - b \cos. \lambda) - b \sin. \lambda \cos. \psi}{h}$$

consequenter habetur haec aequatio :

$$\frac{\pm a d \sin. (\beta + \psi) \mp b d \sin. (\beta + \psi \pm \lambda)}{=}$$

$$= (\pm a \sin. \psi \mp b \sin. (\lambda \pm \psi))$$

$$r (a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda), \text{ Q. E. I.}$$

*Scholion I.*

§. 587. De hac aequatione monendum, quod obtinente signo affirmativo termini finisimi in utroque aequationis membro, obtinere posse utrumque signum termini  $b \cos. \lambda$ . Sed obtinente signo negativo ejusdem finisimi posse tantum obtinere signum negativum ejusdem termini  $b \cos. \lambda$ , cum fieri non possit, ut in eodem triangulo rectilineo duo anguli existant obtusi.

*Coroll. I.*

§. 588. Ex hac aequatione statim obtinetur :  
latus  $CD = d =$

$$= \frac{(\pm a \sin. \psi \mp b \sin. (\beta + \psi \pm \lambda)) r (a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda)}{\pm a \sin. (\beta + \psi) \mp b \sin. (\beta + \psi \pm \lambda)}$$

Ad obtinendum latus  $AB$  sit ad abbreviandum  
 $\sin. \psi = k$ ,  $\sin. (\lambda \pm \psi) = m$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = n$ ,  
 $\cos. \lambda = q$ ,  $\sin. (\beta + \psi \pm \lambda) = p$ , erit facta substitutione aequatio abbreviata :  $\pm a d n \mp b d p =$   
 $(a k \mp b m) r (a^2 + b^2 \mp 2ab q)$ , cujus sumtis  
qua-

quadratis, facta transpositione et ordinatione, obtinetur haec aequatio quarti gradus:

$$a^4 \pm \frac{2ab(m+kq)}{k} + \frac{a^2(m^2+k^2 \pm 4mkq)b^2-d^2n^2}{k^2} \\ \pm \frac{2ab(mk+m^2q)b^2+d^2np}{k^2} + \frac{b^2(b^2m^2-d^2p^2)}{k^2} = 0.$$

Sed pro latere  $BC$  habetur haec fere similis quarti gradus:  $b^4 \pm \frac{2ab^3(k+mq)}{m}$

$$+ b^2 \left( \frac{k^2l \pm 4kq}{m^2} \right) a^2 - d^2p^2 \pm b \left( \frac{2a^3k(l+kq)}{m} \right) \\ + \frac{2ad^2np}{m^2} + \frac{a^2(a^2-d^2n^2)}{m^2} = 0.$$

### Coroll. II.

§. 589. Pro angulo  $A$  obtinendo, finibus a se invicem separatis, et posito ad abbreviandum:  $r(a^2+b^2 \mp 2ab \cos. \lambda) = h$ ,  $\sin. \beta = m$ ,  $\cos. \beta = n$ ,  $\sin. (\beta \pm \lambda) = p$ ,  $\cos. (\beta \pm \lambda) = q$ ,  $\sin. \lambda = r$ ,  $\cos. \lambda = s$ , facta substitutione et ad finem perducta operatione, pervenietur ad hanc

$$\text{aequationem: } \text{tang. } \psi = \frac{\pm (br-dp)b-adm}{(an-dq)d-(a-b-l)h};$$

ad angulum  $ACD$  inveniendum posito ad abbreviandum toto dextro aequationis membro  $= M^2$ , et ut ante  $\sin. \lambda = r$ ,  $\cos. \lambda = s$ ,  $\sin. (\beta + \psi) = x$ ,  $\cos. (\beta + \psi) = r(1-x)^2$  facta substitutione et transpositione erit aequatio abbreviata:  $\pm (a-bs)dx - M^2 = \mp bdr r(1-x^2)$ , sumtis quadratis,  $Cc$  facta

facta concinnatione et posito ut supra  $a^2 + b^2 \mp 2abs = h^2$ , operatione ad finem perducta, pervenitur ad hanc aequationem:

$$x = \frac{\pm M^2(a-bs) \pm br\sqrt{d^2h^2 - M^4}}{dh^2} = \sin.(\beta + \psi),$$

et consequenter ad ipsiū angulum descendendo habetur:

$$\beta = \text{ang. sin.} \frac{\pm M^2(a-bs) \pm br\sqrt{d^2h^2 - M^4}}{dh^2} - \psi.$$

### Scholion II.

§. 590. Inter sex casus, qui in aequatione continentur, tres sunt Tetragonometriae proprii, qui tum obtinent, quando ea, quae in sinistro triangulo designata sunt, quaeruntur, quorum casuum duorum solutiones perduxī ad aequationes quarti gradus, quando quaeritur latus  $AB$  vel  $BC$ ; tertii casus evolutionem, quando angulus  $B$  quaeritur, consulto omisi, cum aequatio ad sextum gradum ascendat et ingenti constet multitudine terminorum, et consequenter parum sit utilis. Tres autem hi casus constituunt in Geometria practica totidem problemata nova, utilia, et satis etiam pulchra. Caeteri tres casus utrique methodo et tetragonometriae et trigonometricae subsunt; sed ita tamen ut trigonometricae fere facilius et expeditius solvantur, quos tamen casus evolvi quia ex aequatione haud operose sequuntur.

Coroll.

## Coroll. III.

§. 591. Si anguli  $A$  et  $B$  ponantur simul sumti duobus rectis aequales, prodeunte trapezio parallelarum basium  $AD$ ,  $BC$ , aequatio pro latere  $CD$  in casu anguli  $\lambda$  affirmativi in hanc mutatur :

$$d = \frac{\pm (a \sin. \psi + b \sin. \beta) \sqrt{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. d)}}{a \sin. (\beta + \psi) + b \sin. \beta}$$

Sed in casu anguli  $\lambda$  negative sumti habetur haec altera :

$$d = \frac{\pm (a \sin. \psi + b \sin. (\beta - 2\lambda)) \sqrt{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. d)}}{a \sin. (\beta + \psi) + b \sin. (\beta - 2\lambda)}$$

In aequationibus pro lateribus caeteris fit in eo casu, quo adhibetur signum anguli  $\psi$  affirmativum,  $m=0$ , et  $p = -\sin. \beta$ , quare aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur et contrahitur :

$$a^4 \pm 2a^3 b q + a^2 (b^2 - d^2 n^2) \pm 2ab d^2 n p - b^2 d^2 p^2 = 0.$$

Sed aequatio pro latere  $BC$  ad secundum gradum descendendo in hanc mutatur et contrahitur :  $b^2 (a^2 k^2 - d^2 p^2) \pm 2ab (a^2 k^2 q - d^2 n p) + a^2 (a^2 k^2 - d^2 n^2) = 0$ , ex qua operatione abso-

luta elicitur :  $b = \frac{\pm a (a^2 k^2 q - d^2 n p) \pm a^2 k}{a^2 k^2 - d^2 p^2}$

$\sqrt{(a^2 k^2 (q-1) - d^2 (p^2 + n^2 - 2npq))}$ ; in altero

Cc 2

casu,

casu, quo adhibetur signum negativum, fit  $m = \sin. 2\lambda$ ,  $p = \sin. (\beta - 2\lambda)$ ; caeterum aequationes quoad formam externam manent invariatae.

*Coroll. IV.*

§. 592. Si angulus  $A$  sit rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $A$  supra diagonalem  $BD$ , et trapezio inverso prodeunte, aequatio pro latere  $AB$  in hanc mutatur:

$$d = \frac{(\pm a \mp b \cos. (\beta \pm \lambda)) \sqrt{(a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. \lambda)}}{a \cos. \beta - b \cos. (\beta \pm \lambda)},$$

vel etiam ita,

$$d = \frac{\pm (a - b \cos. (\beta \pm \lambda)) \sqrt{(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda)}}{a \cos. \beta - b \cos. (\beta \pm \lambda)};$$

In aequationibus pro lateribus caeteris fit,  $k = \pm 1$ ,  $m = \pm \cos. \lambda = q$ ,  $n = \pm \cos. \beta$ ,  $p = \pm \cos. (\beta \pm \lambda)$ , quarum itaque prior in hanc mutatur:

$$a^4 \pm 4a^3bm + a^2(1 + m^2 \pm 4m^2)b^2 - d^2n^2) \pm 2ab((1 + m)b^2m^2 + d^2np) + b^2(b^2m^2 - d^2p^2) = 0,$$

Sed in hanc posterior:

$$\frac{b^4 + 2ab^3(1 + m^2)}{m} + \frac{b^2(1 + m^2 \pm 4m^2)}{m^2} \frac{a^2 - d^2p^2}{m^2} \pm 2ab((1 \pm 1) \frac{a^2 + d^2np}{m} + a^2 \frac{(a^2 - d^2n^2)}{m^2}) = 0;$$

In aequatione pro angulo  $ACD$  fit,  
 $M^2 = \pm (a - b \cos. \lambda) \sqrt{(a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. \lambda)}$   
 et



et  $x = \pm \cos. \beta$ , et aequatio in hanc paululum mutatur:

$$\cos. \beta = \frac{M^2 (a - b s) \pm b r \sqrt{(d^2 h^2 \pm M^4)}}{d h^2},$$

et ipse angulus:

$$\beta = \text{ang. cos.} \frac{M^2 (a^2 - b s) \pm b r \sqrt{(d^2 h^2 - M^4)}}{d h^2}.$$

Coroll. V.

§. 593. Si angulus  $B$  ponatur rectus vel etiam aequalis tribus rectis, cadente vertice  $B$  ad dextram diagonalis  $AC$ , et trapezio inverfo prodeunte, aequatio pro latere  $DC$  in hanc mutatur:

$$d = \frac{(\pm a \sin. \psi \mp b \cos. (\beta + \psi)) \sqrt{(a^2 + b^2)}}{\pm a \sin. (\beta + \psi) \mp b \cos. (\beta + \psi)},$$

vel etiam:

$$d = \frac{\pm (a \sin. \psi - b \cos. (\beta + \psi)) \sqrt{(a^2 + b^2)}}{a \sin. (\beta + \psi) - b \cos. (\beta + \psi)}.$$

Sed in aequationibus pro lateribus caeteris fit,  $m = \pm \cos. \psi$ ,  $q = 0$ ,  $p = \pm \cos. (\beta + \psi)$ , quarum itaque prior in hanc mutatur:  $a^4 \pm 2 a d^3 b \cot. \psi + a^2 (b^2 (1 + \cot. \psi^2) - d^2 n^2) \pm 2 a b (b^2 \cot. \psi + d^2 n p) + b^2 (b^2 \cot. \psi^2 - d^2 p^2) = 0$ ,  

$$\frac{\quad}{h^2} = 0,$$

est posterior in hanc abit:  $b^4 \pm 2 a b^3 \tan. \psi + b^2 (a^2 \sec. \psi^2 - d^2 p^2) \pm 2 a b (a^2 \tan. \psi + d^2 n p) + a^2 (a^2 - d^2 n^2) = 0$ . In aequatione pro an-

gulo  $A$  fit,  $h = r(a^2 + b^2)$ ,  $p = \pm \cos. \beta$ ,  
 $q = \mp \sin. \beta$ ,  $r = \pm 1$ ,  $s = 0$ , quae  
 igitur in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \psi = \frac{\pm (b - d p)' - a' d m}{(a n \pm d q) - a h};$$

denique in aequatione pro angulo  $ACD$  fit,  
 $M^2 = (\pm a \sin. \psi \mp b \cos. \psi) r(a^2 + b^2)$   
 $h^2 = (a^2 + b^2)$ , quae igitur in hanc  
 mutatur:

$$\sin. (\beta + \psi) = \frac{\pm a M^2 \pm b r (d^2 h^2 - M^4)}{d h^2},$$

et consequenter ipse angulus:

$$\beta = \text{ang. } \sin. \frac{\pm a M^2 \pm b r (d^2 h^2 - M^4)}{d h^2} - \psi.$$

### Coroll. VI.

§. 594. Si angulus  $ACD$  fit rectus vel etiam  
 tribus rectis aequalis, cadente latere  $CD$  supra vel  
 infra latus  $CB$ , et trapezio inverso prodeunte,  
 aequatio pro latere  $CD$  in hanc abit:

$$d = \frac{\pm (a \sin. \psi - b \cos. (\psi \mp \lambda))}{a \cos. \psi - b \cos. (\psi \pm \lambda)}$$

$$r(a^2 + b^2 \pm 2ab \cos. \lambda) \cdot \text{In aequationi-}$$

$$a \cos. \psi - b \cos. (\psi \pm \lambda)$$

bus pro lateribus caeteris fit,  $n = \pm \cos. \psi$ ,  
 $p = \pm \cos. (\psi \pm \lambda)$ , sed aequationum forma  
 externa invariata manet. In aequatione pro  
 angulo

angulo  $A$  fit,  $m = \pm 1$ ,  $n = 0$ ,  $p = \pm \cos. \lambda = \pm r$ ,  
 $q = \mp \sin. \lambda = \mp r$ , ipsa igitur aequatio  
 in hanc mutatur:

$$\text{tang. } \psi = \frac{(b r \pm d p) b \mp a d}{(a - b r) h \pm d^2 q}.$$

Coroll. VII.

§. 595. Quod si angulus  $A$  ponatur aequalis duobus rectis, lateribus  $AB$ ,  $AD$  in diagonalem  $BD$  incidentibus et trapezio in triangulum  $BCD$  abeunte, aequatio pro latere  $CD$ , in hanc abit:

$$d = \frac{\pm b \sin. (\beta \pm \lambda) r (a^2 + b^2 \mp 2 a b \cos. \lambda)}{b \sin. (\beta \pm \lambda) - a \sin. \beta}$$

In aequationibus pro lateribus caeteris erit  $k = 0$ ,  
 $m = \mp \sin. \lambda$ ,  $n = - \sin. \beta$ ,  $p = \mp \sin. (\beta \pm \lambda)$ ,  
 aequatio igitur pro segmento  $BE$  lateris  $BD$   
 ita mutatur ut extracta radice prodeat haec

$$\text{aequatio quadratica: } a = \frac{b((b^2 m^2 q + d^2 n p) \pm b m)}{b^2 m^2 - d^2 n^2}$$

$$\frac{r(b^2 m^2 (q - 1) + d^2 (p^2 \pm 2 n p q + n^2))}{b^2 m^2 - d^2 n^2}.$$

Verum aequatio pro latere  $BC$  in hanc mutatur:

$$b^4 \pm 2 a b^3 q + b^2 (a^2 - d^2 p^2 \mp 2 a b d^2 n p$$

$$+ a^2 (a^2 - d^2 n^2)) = 0. \quad \text{Denique in aequa-}$$

tione pro angulo  $ACD$ , fit  $M^2 = b \sin. \lambda$   
 $r(a^2 + b^2 \mp 2 a b \cos. \lambda)$ , et  $x = - \sin. \beta$ ,  
 Cc 4 quae

quae igitur valore ipsius  $h$  restituto, qui in  $M^2$  continetur, fit talis:

$$\sin. \beta = \frac{\mp br - ((a - br) \pm r(d^2 - b^2 r^2))}{dh}$$

### Scholion III.

§. 596. Per positionem in hoc Corollario adhibitam solvitur unum ad triangula spectans problema, quod tum obtinet, cum latus  $BC$  quaeritur, nam in triangulis partialibus non habentur nisi duo data, et in triangulo totali habentur etiam duo et praeterea segmentum  $AB$ , et angulus partialis  $ACD$ . Praeter hunc casum etiam alter daretur, quando quaeritur angulus  $B$ , siquidem aequatio et solutio aliqua utilis tetragonometrica hujus casus generalis haberetur. Reliqui casus licet tetragonometricè solvantur, tamen trigonometricè facilius expediuntur.

### Scholion IV.

§. 597. Quod si latus  $AB$  cadat extra latus  $AD$ , quomodocunque trapezium sit inversum; valet haec aequatio:  $a d \sin. (\beta - \psi \mp b \sin. (\beta - \psi \mp \lambda)) = (b \sin. (\lambda \pm \psi) \mp a \sin. \psi) r(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda)$ . Si latus  $AB$  cadat intra latus  $AD$ , quomodocunque trapezium sit inversum valet haec aequatio:  $\pm a d \sin. (\beta + \psi) \mp b d \sin. (\beta + \psi \mp \lambda) = (b \sin. (\lambda \mp \psi) \pm a \sin. \psi) r(a^2 + b^2 \mp 2ab \cos. \lambda)$ . Sed pro trapezio

pezio directo inventa fuit haec aequatio :  
 $\mp a d \sin. (\beta + \psi) \mp b d \sin. (\beta + \psi \pm \lambda) =$   
 $= (\pm a \sin. \psi \mp b \sin. (\lambda \pm \psi))$   
 $r (a^2 + b^2 \mp 2 a b \cos. \lambda).$  Quare pro  
 omni trapezio haec est generalis aequatio :  
 $\pm a d \sin. (\beta \pm \psi) \mp b d \sin. (\beta \pm \psi \pm \lambda) =$   
 $= (\pm a \sin. \psi \mp b \sin. (\lambda \pm \psi))$   
 $r (a^2 + b^2 \mp 2 a b \cos. \lambda).$

*Scholion. V.*

§. 598. Fuit hoc problema quadragesimum  
 secundum et quidem ex recensione et determi-  
 natione Domini Lambert omnium ultimum; ve-  
 rum supra Cap. II. (§. 21.) dixi, videri posse,  
 omissum esse casum illum, qui prodiret, si ma-  
 nentibus, ut in hoc ultimo problemate omnibus  
 determinationibus in triangulo sinistro, loco la-  
 teris in dextro triangulo, adhiberetur angulus *D*,  
 qui casus an recte an secus a Clariss. Lambert  
 sit praetermissus jam dispiciam. In hoc ita-  
 que casu, cum sit pro trapezio directo,  
 $\sin. C A B = -\sin. (\beta + \phi + \psi)$  et  $\sin. A C B = -$   
 $\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ , formata in triangulo  
 sinistro hac analogia:  $AB : \sin. A C B = BC :$   
 $\sin. C A B$ , h. e.  $a : -\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi) =$   
 $b : -\sin. (\beta + \phi + \psi)$ , et consequenter ha-  
 betur haec aequatio :  $a \sin. (\beta + \phi + \psi) =$   
 $b \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)$ ; quantum igitur ad  
 aequationis formam, quae a praecedentibus omni-  
 bus differt, hic casus minus recte praetermissus  
 videtur, nec ex ea ratione praetermitti debuit,  
 quod aequatio nullum contineat casum Tetrago-

nometriae proprium, tales enim etiam exfliterunt aliquot aequationes supra allatae, non tamen Clariss. Lambert illa problemata ex Tetragonometria rejecit, quare neque hoc problema ex hac ratione ex Tetragonometria eliminari oportuit.

## Coroll. VIII.

§. 599. Ex hac aequatione est:

$$a = \frac{b \sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)}{\sin. (\beta + \phi + \psi)} \quad \text{et}$$

$$b = \frac{a \sin. (\beta + \phi + \psi)}{\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi)}; \quad \text{pro ob-}$$

tinendo angulo  $A$  habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \psi = \frac{b \sin. (\lambda + \phi + \beta) - a \sin. (\beta + \phi)}{a \cos. (\beta + \phi) - b \cos. (\lambda + \beta + \psi)};$$

pro angulo  $D$  habetur haec aequatio:

$$\text{tang. } \phi = \frac{b \sin. (\lambda + \beta + \psi) - a \sin. (\beta + \psi)}{a \cos. (\beta + \psi) - b \cos. (\beta + \lambda + \psi)}$$

pro angulo  $B$  obtinendo, cum sit

$$\sin. (\beta + \lambda + \phi + \psi) = \frac{a \sin. (\beta + \phi + \psi)}{b}, \quad \text{sequitur esse}$$

$$\lambda = \text{ang. } \sin. \frac{a \sin. (\beta + \phi + \psi)}{b} - \beta - \phi - \psi. \quad \text{Ad}$$

angulum  $ACD$  obtinendum invenitur esse:

$$\text{tang. } (\beta + \phi + \psi) = \frac{b \sin. \lambda}{a - b \cos. \lambda}, \quad \text{et conse-}$$

quenter habetur ipse angulus:

$$\beta = \text{ang. } \text{tang.} \frac{b \sin. \lambda}{a - b \cos. \lambda} - \phi - \psi.$$

F I N I S.

## MONITUM.

---

*Mscr. Lipsiam Hafnia exmissum, ad cuius legem hoc Tetragonometriae Opus excusum litteris, correctumque prodit, nitore scriptionis se valde commendavit, quin et hinc inde commissa festinanti forte calamo sphalmata, penicillo emendata restituit; quare factum est, ut et Typotheta liberius formas litterarum colligere posset, nec Correctori relinqueret admodum multa, quae vel deleret, vel omissa etiam restitueret. Haec tamen eo non spectant, ut credant Lectores, adeo nihil erratum esse prorsus, quam quidem spem tale calculi genus aegre admittere videtur. Ea, quae repetita lectio exhibuit, adeo non morantur quemquam (et rariora haec errata sunt) ut vel ob id ipsum non notarentur in calce operis. Quod ad signa: et ? adtinet, datum fuit nonnihil Grammaticae, et consuetudini inter nos receptis. Itaque lector quisquis fuerit, facile valorem grammaticum distinxerit ab usu, quem prius signum in analogiis geometricis obtinet, neque profecto alterum in calce lectorum Problematum desideraverit; quamvis negari nequeat, subtilem quandam quasi interrogandi rationem in omni Problemate inesse.*

*Tandem tardius aliquantum intelleximus, modum signandi litteras formularum algebraicarum p. videlicet atque q. quo arbitrario usus fuit Auctor non innuere, sumendas esse ex alio formae arctioris Genere; itaque cum in exemplari scripto vidcremus, nudam litteram p. deletam, eique in margine substitutam fuisse hoc modo signatam: p, cujus signi rationem*

tionem nullibi explicatam deprehendere licuit: facile  
fuit colligere,  $p$ , esse debere formae diversae, itaque  
virgulam infra caput litterae horizontalem negli-  
gendam esse. Factum hoc alibi non reperias, quam  
pag. 134. lin. ultim. in qua pro  $p$ . poni debuisset  $p$   
quemadmodum videre est in formula algebraica  
p. 165. §. 238. Nec alibi facile quantum nunc quidem  
recordamur, occurrunt valores quaesitorum tetra-  
gonometricorum determinati calculo, litteris  $p$  vel  
etiam  $q$  distincti. Haec erant, de quibus benevolos  
Lectores monere e re videbatur; ad Typum vero,  
quod adtinet, certo persuasi sumus eum sese propria  
elegantia abunde comprobaturum.

